

CV Date	20/12/2023
---------	------------

Part A. PERSONAL INFORMATION

First Name	Antonio		
Family Name	Barrientos Cruz		
Sex	Male	Date of Birth	
ID number Social Security, Passport			
URL Web			
Email Address	antonio.barrientos@upm.es		
Open Researcher and Contributor ID (ORCID)	0000-0003-1691-3907		

A.1. Current position

Job Title	Catedrático de Universidad		
Starting date	2018		
Institution	Universidad Politécnica de Madrid		
Department / Centre	Automatica, Ingeniería eléctrica y electrónica e Informática industrial / Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales		
Country		Phone Number	
Keywords	Robotics; Automatization and instrumentation; Control		

A.3. Education

Degree/Master/PhD	University / Country	Year
Master Universitario en Instrumentación e Ingeniería Biomédica	Universidad Nacional de Educación a Distancia / Spain	2003
Doctor Ingeniero Industrial	Universidad Politécnica de Madrid / Spain	1986
Ingeniero Industrial, Esp Automática Electrónica	Universidad Politécnica de Madrid / Spain	1982

Part B. CV SUMMARY

Antonio Barrientos is Full professor on Robotics and Automatic Control at the Universidad Politécnica de Madrid . He obtained his MSc degree in Automatic and Electronic Engineering from the Polytechnic University of Madrid (UPM) in 1982. Subsequently, in 1986, he earned his PhD in Robotics from the same institution, garnering prestigious awards such as the "Premio Extraordinario de Doctorado de la UPM 1985" and the "Premio a la mejor Tesis Doctoral por la Fundación José Artigas 1986." His commitment to education was further acknowledged with the "Premio a la mejor labor docente realizada por un profesor menor de 35 años" from the Universidad Politécnica de Madrid in 1992. In 2002, he broadened his academic horizons by obtaining an MSc degree in Biomedical Engineering from the Universidad Nacional de Educación a Distancia.

Since 1988, Antonio has been a dedicated professor in the fields of robotics, computer engineering, and control engineering at the Polytechnic University of Madrid. Over a span of more than 35 years, he has actively engaged in teaching, research, and the transfer of technology within the realm of robotics, contributing to the development of industrial and service robots for various applications.

Antonio Barrientos is a trailblazer in robotics research, with pioneering contributions across diverse domains. His publications span a wide spectrum of topics, including assembly robotics (1991) [[https://doi.org/10.1016/0921-8890\(91\)90005-6](https://doi.org/10.1016/0921-8890(91)90005-6)], path planning (1994) [<https://doi.org/10.1163/156855395X00256>], tele-robotics (1998) [<https://ieeexplore.ieee.org/document/680632>], and the application of evolutionary algorithms in robotics (2007) [<https://doi.org/10.1145/1276958.1277102>]. Over the last 15 years, his primary focus has been on

field robotics, particularly in surveillance, search and rescue robotics, and advancements in agricultural robotics.

Currently, he holds the position of Head of the Robotics and Cybernetics research group at the Centre for Automatic and Robotic in the Technical University of Madrid – Spanish National Research Council, as well as deputy director of the Department of Automatic Control. His career includes leadership roles in approximately 40 competitive research projects, funded either through public sources or via transfer contracts with companies. Antonio is also an author of several textbooks in Robotics and Manufacturing

Research six-year terms CNEAI: 5 (Last year Granted: 2020) (4 Investigación + 1 Transferencia)

Doctoral theses supervised in the last: 15 (last 10 años)

Total Pub. (WoS Core): 142 Total Citations: 1296 (date: 2023-10-13)

Total Pub. (Scopus): 157 Total Citations: 2007 (date: 2023-10-13)

Total Pub. (Google Scholar): 347 | Total Citations: 6631 (date: 2023-10-10)

Citations/documents (WoS Core): 9.106 (date: 2023-10-13)

Total Pub. Q1: 71 | - Total Pub. Q1: 46 (WoS Core) | - Total Pub. Q1: 64 (Scopus)

Total Pub. Q1 (last 10 years): 47 | - Total Pub. Q1 (last 10 years): 32 (WoS Core) | - Total Pub. Q1 (last 10 years): 42 (Scopus)

Total Pub. D1: 52 | - Total Pub. D1: 18 (WoS Core) | - Total Pub. D1: 47 (Scopus)

H index (WoS Core): 18 (date: 2023-10-13) | H index (Scopus): 23 (date: 2023-10-13) | H index (Google Scholar): 36 (date: 2023-10-10)

IEEE Senior member

Co-inventor of 5 patents 2 of which obtained with previous examination

Part C. RELEVANT ACCOMPLISHMENTS

C.1. Most important publications in national or international peer-reviewed journals, books and conferences

AC: corresponding author. (n° x / n° y): position / total authors. If applicable, indicate the number of citations

- 1 Scientific paper.** Christyan Cruz; Luis Garrido; Jaime del Cerro; Antonio Barrientos. 2023. Autonomous victim detection system based on deep learning and multispectral imagery. Machine Learning: Science and Technology. IOP Science. 4-1. <https://doi.org/10.1088/2632-2153/acb6cf>
- 2 Scientific paper.** Eduardo Gallo; Antonio Barrientos. 2023. GNSS-Denied Semi-Direct Visual Navigation for Autonomous UAVs Aided by PI-Inspired Inertial Priors. Aerospace. MDPI. 10-3. <https://doi.org/10.3390/aerospace10030220>
- 3 Scientific paper.** Ulloa, Christyan Cruz; Dominguez, David; Del Cerro, Jaime; Barrientos, Antonio. 2022. A Mixed-Reality Tele-Operation Method for High-Level Control of a Legged-Manipulator Robot. SENSORS. 22-21. WOS (0)
- 4 Scientific paper.** Diego Cerrillo; Antonio Barrientos; Jaime del Cerro. 2022. Kinematic Modelling for Hyper-Redundant Robots—A Structured Guide. Mathematics. MDPI. <https://doi.org/10.3390/math10162891>
- 5 Scientific paper.** Christyan Cruz Ulloa; Guillermo Prieto Sanchez; Jaime del Cerro Giner; Antonio Barrientos Cruz. 2021. Autonomous Thermal Vision Robotic System for Victims Recognition in Search and Rescue Missions. SENSORS. MDPI.
- 6 Scientific paper.** Andres Martin-Barrio; Jaime del Cerro; Antonio Barrientos; Helmut Hauser. 2021. Emerging behaviours from cyclical, incremental and uniform movements of hyper-redundant and growing robots. Mechanism and Machine Theory. Elsevier. <https://doi.org/10.1016/j.mechmachtheory.2020.104198Helmut>

- 7 **Scientific paper.** Jorge de Leon; Pablo Garcia-Auñon; Antonio Barrientos. 2020. A review on multi-robot systems: current challenges for operators and new developments of interfaces. *Revista iberoamericana de automática e informática industrial (RIAI)*. <https://doi.org/10.4995/riai.2020.13100>
- 8 **Scientific paper.** Juan Jesus Roldan; Silvia Terrile; Jaime del Cerro; Antonio Barrientos. 2020. Application of immersive technologies and natural language to hyper-redundant robot teleoperation. *VIRTUAL REALITY*. Springer Nature. <https://doi.org/10.1007/s10055-019-00414-9>
- 9 **Scientific paper.** Pablo Garcia Aunon; Juan Jesus Roldan; Antonio Barrientos. 2018. Monitoring traffic in future cities with aerial swarms: Developing and optimizing a behavior-based surveillance algorithm. *COGNITIVE SYSTEMS RESEARCH*. Elsevier. ISSN 1389-0417. <https://doi.org/10.1016/j.cogsys.2018.10.031>
- 10 **Scientific paper.** Andres Martin Barrio; Silvia Terrile; Antonio Barrientos; Jaime del Cerro. 2018. Hyper-Redundant Robots: classification, state-of -the-art and issues. *REVISTA IBEROAMERICANA DE AUTOMÁTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL*. 15-4, pp.351-362. ISSN 1697-7912. <https://doi.org/10.4995/riai.2018.9207>
- 11 **Scientific paper.** Juan Jesus Roldan Gomez; Miguel Angel Olivares; Jaime del Cerro Giner; (4/4) Antonio Barrientos Cruz. 2018. Analyzing and improving multi-robot missions by using process mining. *Autonomous Robots*. pp.1-19. ISSN 0929-5593. <https://doi.org/10.1007/s10514-017-9686-1>
- 12 **Scientific paper.** Andres Martin Barrio; (2/3) Antonio Barrientos Cruz; Jaime del Cerro Giner. 2018. The Natural-CCD algorithm, a novel method to solve the inverse kinematics of hyper-redundant and soft robots. *Soft Robotics*. 00-null, pp.1-16. ISSN 2169-5172. <https://doi.org/10.1089/soro.2017.0009>
- 13 **Scientific paper.** mario garzon; joao valente; juan jesus roldan; leandro cancar; (5/6) antonio barrientos; jaime del cerro. 2016. A Multirobot System for Distributed Area Coverage and Signal Searching in Large Outdoor Scenarios. *JOURNAL OF FIELD ROBOTICS*. 33-8, pp.1087-1106. ISSN 1556-4959. <https://doi.org/10.1002/rob.21636>
- 14 **Scientific paper.** Julian Colorado; Claudio Rossi; Chao Zhang; (4/4) Antonio Barrientos Cruz. 2015. Towards efficient flight: insights on proper morphing-wing modulation in a bat-like robot. *Advanced Robotics*. 29-24, pp.1599-1610. ISSN 0169-1864. <https://doi.org/10.1080/01691864.2015.1082501>
- 15 **Scientific paper.** Lobo, Lorena; Travieso, David; Barrientos, Antonio; Jacobs, David M.2014. Stepping on Obstacles with a Sensory Substitution Device on the Lower Leg: Practice without Vision Is More Beneficial than Practice with Vision. *Plos One*. 9-6. <https://doi.org/Stepping on Obstacles with a Sensory Substitution Device on the Lower Leg: Practice without Vision I>
- 16 **Scientific paper.** Julian David Colorado Montaña; (2/4) Antonio Barrientos Cruz; Claudio Rossi; Kenny Breuer. 2012. Biomechanics of smart wings in a bat robot: morphing wings using SMA actuators. *Bioinspiration & Biomimetics*. 7-3, pp.1-16. ISSN 1748-3182.
- 17 **Scientific paper.** Julian David Colorado Montaña; (2/4) Antonio Barrientos Cruz; Claudio Rossi; Carlos Parra. 2012. Inertial attitude control of a bat-like morphing-wing air vehicle. *Bioinspiration & Biomimetics*. pp.1-17. ISSN 1748-3182.
- 18 **Scientific paper.** Joao Ricardo Pereira Valente; David Sanz Muñoz; Jaime del Cerro Giner; (4/5) Antonio Barrientos Cruz; Miguel Angel De Frutos Carro. 2012. Near-optimal coverage trajectories for image mosaicing using a mini quad-rotor over irregular-shaped fields. *Precision Agriculture*. pp.1-12. ISSN 1385-2256.
- 19 **Book chapter.** Christyan Cruz Ulloa; David Dominguez; Antonio Barrientos Cruz; Jaime del Cerro Giner. 2023. Design and Mixed-Reality Teleoperation of a Quadruped-Manipulator Robot for SAR Tasks. *Robotics in Natural Settings. CLAWAR 2022. Lecture Notes in Networks and Systems*. Springer. 530. ISBN 978-3-031-15225-2.
- 20 **Book chapter.** Christyan Cruz Ulloa; Miguel García; Jaime del Cerro Giner; Antonio Barrientos Cruz. 2022. Deep Learning for Victims Detection from Virtual and Real Search and Rescue Environments. *ROBOT2022: Fifth Iberian Robotics Conference. Lecture Notes in Networks and Systems*. Springer. 5903, pp.3-13. ISBN 978-3-031-21061-7.

C.3. Research projects and contracts

- 1 **Project.** EQUIPO DE ROBOTS PARA MISIONES PARA BUSQUEDA Y RESCATE. Antonio Barrientos Cruz. (Ministerio de Ciencia e Innovación). 01/06/2020-31/05/2023. 193.000 €.
- 2 **Project.** ROBÓTICA APLICADA A LA MEJORA DE LA CALIDAD DE VIDA DE LOS CIUDADANOS FASE IV (ROBOCITY2030-IV. Antonio Barrientos Cruz. (Comunidad de Madrid). 01/01/2019-31/12/2022. 194.326,53 €.
- 3 **Project.** PC12018-093074 ROBOT PARA EL CULTIVO EN HILERAS Y RECICLAJE DE RESIDUOS PARA LA PRODUCCION INTENSIVA DE VEGETABLES Y EFICIENCIA ENERGETICA. AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACIÓN (MINISTERIO DE CIENCIA, INNOVACION Y UNIVERSIDADES). Antonio Barrientos Cruz. (CENTRO DE AUTOMATICA Y ROBOTICA (CAR) - AGENCIA ESTATAL CONSEJO SUPERIOR DE INVESTIGACIONES CIENTIFICAS (CSIC) UNIVERSIDAD POLITECNICA DE MADRID (UPM)). 01/03/2018-01/03/2021. 75.000 €.
- 4 **Project.** FRACTAL: Flota de Robots Cooperativos teerestres y aéreos. (Universidad Politécnica de Madrid). 12/2006-12/2009. 156.090 €.
- 5 **Project.** DPI2014-56985-R, PROTECCIÓN ROBOTIZADA DE INFRAESTRUCTURAS CRÍTICAS. Ministerio de Economía, Industria y Competitividad. Antonio Barrientos Cruz. (Universidad Politécnica de Madrid). From 01/01/2015. 0 €.
- 6 **Project.** DPI2013-49564-EXP, SEÑALES QUÍMICAS PARA EL CONTROL DE ACTUADORES ROBÓTICOS. Ministerio de Economía y Competitividad. Claudio Rossi. From 01/01/2014. 35.000 €.
- 7 **Project.** E110505190, SMARTTM: Smart Telemetry Demonstration. European Space Agency. Antonio Barrientos Cruz. From 01/03/2011. 41.400 €.
- 8 **Project.** E100505776A,E100240776, RHEA: Robot Fleets for Highly Effective Crop Management in Mediterranean Agriculture. Comisión Europea. Antonio Barrientos Cruz. From 06/07/2010. 710.499,94 €.
- 9 **Project.** DPI 2010_17998, SISTEMAS MULTIROBOT PARA PROTECCION DE GRANDES INFRAESTRUCTURAS. Ministerio de educacion y ciencia. Antonio Barrientos Cruz. From 01/01/2010. 0 €.
- 10 **Project.** B-0004-ESM2-ERG, Networked Multirobot Systems NM-RS. CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA; European Defence Agency EDA. Antonio Barrientos. (Universidad Politécnica de Madrid). From 01/07/2007.
- 11 **Contract.** SISTEMA AUTÓNOMO DE ENJAMBRE PARA OPERACIONES TERRESTRE (SENOPTER) Ministerio de Defensa. Antonio Barrientos Cruz. (Universidad Politécnica de Madrid). 25/04/2022-24/11/2023. 54.000 €.
- 12 **Contract.** MULTI-UAV COORDINATION AND CONTROL INTERFACE V4 (MUAV I2C) Airbus España. Antonio Barrientos Cruz. 01/02/2014-01/02/2018. 0 €.
- 13 **Contract.** MULTI WAYPOINT TRAJECTORY SIMULATOR- MWTS Indra Sistemas, S.A.. Antonio Barrientos Cruz. From 16/05/2012. 11.000 €.
- 14 **Contract.** HELIOSTAT CLEANING TEAM-ORIENTED ROBOT Sener Ingenieria y Sistemas, S.A.. Antonio Barrientos Cruz. From 01/03/2010.

C.4. Activities of technology / knowledge transfer and results exploitation

Patent of invention. ES-2323843_B2. Sistema de telemetría empleando comunicación mediante campo magnético para diagnóstico y detección de episodios bruxistas 31/03/2009.

**Parte A. DATOS PERSONALES**

Fecha del CVA	10/05/2024
----------------------	------------

Nombre y apellidos	María Jesús de la Fuente Aparicio		
DNI/NIE/pasaporte		Edad	
Núm. identificación del investigador	Researcher ID	E-2310-2018	
	Código Orcid	0000-0001-6551-9952	

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad de Valladolid		
Dpto./Centro	Dpto. Ingeniería de Sistemas y automática / Escuela de Ingenierías Industriales (Sede Dr. Mergelina)		
Dirección	C/Prado de la Magdalena N.3-5		
Teléfono	983 423984	correo electrónico	mariajesus.fuente@uva.es
Categoría profesional	Catedrático de Universidad	Fecha inicio	25/04/2017
Espec. cód. UNESCO	331005 - Ingeniería de procesos; 331102 - Ingeniería de control		
Palabras clave	Automática		

A.2. Formación académica (título, institución, fecha)

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Licda en Ciencias Físicas	Universidad de Valladolid	1989
Master of Science in Control Engineering	Universidad de Bradford (U.K.)	1991
Doctora en Ciencias Físicas	Universidad de Valladolid	1994

A.3. Indicadores generales de calidad de la producción científica (véanse instrucciones)

5 sexenios de investigación
5 tesis leídas

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM (máximo 3500 caracteres, incluyendo espacios en blanco)

Líneas de investigación son optimización de la operación, control avanzado y supervisión de procesos continuos. Los temas en los que he trabajado contemplan el desarrollo de métodos de detección y diagnóstico de fallos en procesos continuos y de gran escala, así como control tolerante a fallos: incluyendo control adaptativo, control predictivo y control inteligente. Las técnicas aplicadas para la resolución de estos problemas abarcan desde la inteligencia computacional, modelos físicos, modelos matemáticos, hasta técnicas estadísticas. Los campos de aplicación son fundamentalmente del campo de la Industria Azucarera, Plantas de tratamiento de aguas residuales, plantas de desalación etc., es decir plantas de gran escala. Esto ha dado lugar a varias publicaciones en revistas JCR así como un alto número en publicaciones en importantes congresos internacionales, y a trabajar en 45 proyectos de investigación tanto nacionales como europeos y de colaboración con Iberoamérica, de los que he sido Investigador Principal de 13 de ellos. Además, ha sido coordinador del programa de Doctorado en Investigación en Ingeniería de Procesos y Sistemas de la Universidad de Valladolid que ha recibido la Mención de Calidad del Ministerio desde 2003 hasta su finalización, ahora soy miembro de la Comisión Docente del programa de doctorado actual desde su inicio en 2011: Doctorado en Ingeniería industrial, también he sido coordinadora del Master en Investigación en Ingeniería de Procesos y Sistemas Industriales desde su implantación (desde el curso 2008-09) hasta su finalización y pertenece a la asociación española de automática: CEA, a la CAEPIA, así como a la ANEP para la evaluación de proyecto de investigación. Ha pertenecido al panel de expertos de ANECA. Ahora es gestora del AEI del área PIN (automática), además ha dirigido 5 tesis doctorales, así como un elevado número de trabajos de investigación, en proyectos fin de carrera, fin de Master así como proyectos de doctorado.

6 quinquenios docentes Reconocidos.

Evaluación Programa DOCENTIA: Excelente



Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES (ordenados por tipología)

C.1. Publicaciones de los últimos años

M.J. Fuente, M. Galende-Hernández, G.I. Sainz-Palmero (2024), Data-based decomposition plant for decentralized monitoring schemes: a comparative study. *Journal Of Process Control*, 135 (103178)

M. Galende-Hernández, G.I. Sainz-Palmero, M.J. Fuente (2024), Discovering stop and parking behaviors of last mile delivery vehicles for urban areas based on not well conditioned GPS traces, expert knowledge and machine learning. *Expert Systems With Applications*, 238 (122001)

M.J. Fuente, G.I. Sainz-Palmero, M. Galende-Hernández (2023), Dynamic decentralized monitoring for large-scale industrial processes using multi-block canonical variate analysis-based regression. *IEEE Access*, 11, pp.26611-26623

A. Merino, D. Garcia-Alvarez, G.I. Sainz-Palmero, L. F. Acebes, M.J. Fuente (2020), Knowledge based Recursive Non-linear Partial Least Squares (RNPLS), *ISA Transactions*, 100, pp.481-494

Vicenç Puig, María Jesús de la Fuente, Joaquim Armengol (2019), Introduction, in *Fault Diagnosis of Dynamic Systems. Quantitative and Qualitative Approaches*, pp:1-16, Springer, ISBN:978-3-030

Joaquim Armengol, María Jesús de la Fuente, Vicenç Puig (2019), FDI Approach, in *Fault Diagnosis of Dynamic Systems. Quantitative and Qualitative Approaches*, pp:69-95, Springer, ISBN:978-3-030

A. Sánchez-Fernández, F.J. Baldán, G.I. Sainz-Palmero, J. M. Benítez, M.J. Fuente, (2018), "Fault detection based on time series modeling and multivariate statistical process control", *Chemometrics and Intelligent Laboratory Systems*, 182, pp.57-69

A. Sánchez-Fernández, G.I. Sainz-Palmero, J.M. Benítez, M.J. Fuente (2018), "Linguistic OWA and two time-windows based fault identification in wide plants", *Computers and Chemical Engineering*. 115, pp.412-430

M. Galende-Hernández, M. Menéndez, M.J. Fuente, G.I. Sainz-Palmero, (2018), "Monitor-While-Drilling-based estimation of rock mass rating with computational intelligence: The case of tunnel excavation front", *Automation in Construction*, 93, pp.325-338

M.I. Rey, M. Galende, M.J. Fuente, G.I. Sainz-Palmero (2017), "A fuzzy rule relevance based approach to improve the Accuracy-Interpretability trade-off in FRBSs. A multi-objective strategy, *Knowledge-Based Systems*, 127, pp: 67-84

D. García-Alvarez, M.J. Fuente (2014), A UPCA based monitoring and fault detection approach for reverse osmosis desalination plants, *Desalination and Water Treatment*, 52 (7-9), pp: 1272-1286

A. Merino, D. García-Alvarez, R. Martí, M.J. Fuente (2012), Soft Sensor Design for Brix Estimation in Sugar Industry, *Sugar Industry- Zuckerindustrie*, 13 (10), pp: 645-653

M. Isabel Rey, Marta Galende, M.J. Fuente, G.I. Sainz Palmero (2012), Checking Orthogonal transformations and Genetic Algorithms for Selection of Fuzzy Rules based on



Duración desde: 1/1/2015 hasta: 31/12/2016

Cuantía: 22000 €

Título del proyecto Highly-complex and networked control systems II. Red HYCON 2
Entidad financiadora: Comisión Europea. Referencia: FP7-ICT-2009-5, Contract number 257462.

Investigador Principal: César de Prada Moraga.

Desde: 01/09/10. Hasta: 31/08/2014 Cuantía: 280801 €

Título del proyecto: Red temática de detección y diagnóstico de fallos en sistemas complejos (DPI2009-06124-E)

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación

Investigador Principal: Belarmino Pulido Junquera.

Desde: 01/10/09. Hasta: 31/12/2011 Cuantía: 24000 €

Título del proyecto: Operación óptima de estaciones de depuración de aguas residuales (DPI2009-14410-C02-02))

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación

Investigador Principal: María Jesús de la Fuente Aparicio

Desde: 01/01/2009. Hasta: 31/12/2011 Cuantía: 92.000 €

Título del proyecto: GR85-Funcionamiento-Gestión Óptima de Sistemas Complejos

Entidad financiadora: Junta de Castilla y León (Ref.:GR85) . Grupos de excelencia de la Junta de Castilla y León.

Investigador Principal: César de Prada Moraga.

Desde: 01/01/2008. Hasta: 31/12/2010 Cuantía: 151.186,00 €

C.3. Contratos, méritos tecnológicos o de transferencia

Título: Certificación de Proyectos de I+D+i - Informe Técnico de Contenido y Evaluación de proyecto de investigación (a efectos de desgravación fiscal por actividad I+D+i)

Empresa financiadora: AENOR

Investigador Responsable: María Jesús de la Fuente Aparicio

Fechas: 5/2016-9/2016; 6/2015-8/2015; 12/2014-02/2015

Título: Supervisión inteligente de una red de Gas, Empresa/Administración financiadora: Intergeo, desde 1/11/2011 hasta el 31/10/2013 Investigador responsable: César de Prada Moraga.

C.4. Patentes

Inventores (p.o. de firma): Manus Henry and Maria Jesús de la Fuente

Título: Correcting for two-phase flow in a digital flowmeter

N. de publicación: WO0171291 Fecha de publicación: 27-09-2001

N. de solicitud Internacional: PCT/US01/09332

Empresa/s que la están explotando: Invesys Systems, Inc

Inventores (p.o. de firma): Manus Henry and Maria Jesús de la Fuente

Título: Correcting for two-phase flow in a digital flowmeter

N. Publicación: US2003/0154804 A1 Fecha de publicación: 21-08-2003

N. de solicitud Internacional: US2003/ 0339623 20030110

Empresa/s que la están explotando: Invesys Systems, Inc



Esta patente se solicita y se va renovando cada poco tiempo:

Nº de Patente: US 6,758,102 B2, Fecha de publicación: 6-7-2004.

Nº De Patente: US 6,981,424 B2, Fecha de publicación: 3-1-2006.

Nº De Patente: US 7,124,646 B2, Fecha de publicación: 24-10-2006.

Nº De Patente US 7,404,336 B2, Fecha de publicación: 29-07-2008.

Nº De Patente US 7,784,360 B2, Fecha de publicación: 31-08-2010.

Nº De Patente US 8,201,459 B2, Fecha de publicación: 19-6-2012.

N. De Patente US 9,021,892 B2, Fecha de publicación: 5-5-2015.

N. De Patente US 9,046,401 B2, Fecha de publicación: 2-6-2015. N. de solicitud: 14/034,188 solicitada en 23 sept de 2013. Primero publicada el 3 de Abril de 2014 con N. US2014/0090484 A1

C.5. Tesis leídas

Diagnóstico de fallos en motores asíncronos mediante técnicas de “soft-computing”. Autor: Eduardo Julio Moya de la Torre. Directores: María Jesús de la Fuente Aparicio y José Ramón Perán González, Universidad de Valladolid . Junio 2005.

Control tolerante a fallos en sistemas no-lineales. Autor: Sergio Saludes Rodil, Universidad de Valladolid, Junio 2007.

Aplicación de Técnicas robustas para detección y diagnóstico de fallos. Autor: Tamara Villegas. Universidad de Valladolid, Diciembre 2012. Leída en un Programa de Doctorado con Mención de Calidad

Monitoring, Fault Detection and Estimation on Processes Using Multivariate Statistical Techniques. Autor: Diego García Álvarez, Universidad de Valladolid, Junio 2013. Mención Internacional y Premio Extraordinario de Doctorado. Leída en un Programa de Doctorado con Mención de Calidad

Métodos de detección y diagnóstico de fallos mediante aproximaciones distribuidas: modelos, métodos y computación. Autor: Alvar Sánchez Fernández. Directores: María Jesús de la Fuente Aparicio y Gregorio Ismael Sainz Palmero. Universidad de Valladolid, Diciembre 2020.



Parte A. DATOS PERSONALES		Fecha del CVA	14-02-2024
Nombre y apellidos	Raquel Dormido Canto		
Núm. identificación del investigador	Researcher ID	K-8647-2014	
	Código Orcid	0000-0003-1175-5065	

A.1. Situación profesional actual

Organismo	UNED		
Dpto./Centro	Informática y Automática / E.T.S.I. Informática		
Dirección	C/ Juan del Rosal, 16		
Teléfono	913987192	correo electrónico	raquel@dia.uned.es
Categoría profesional	Catedrático de Universidad	Fecha inicio	22-04-2019
Espec. cód. UNESCO	330412, 331102		
Palabras clave	Ingeniería de Sistemas, automática		

A.2. Formación académica (título, institución, fecha)

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Lda. CC. Físicas	Universidad Complutense de Madrid	1995
Dr. CC. Físicas	UNED	2001

A.3. Indicadores generales de calidad de la producción científica (véanse instrucciones)

Sexenios de investigación reconocidos: 1999-2004, 2005-2010, 2011-2016, 2017-2022.

Quinquenios docentes reconocidos: 1996-2000, 2001-2005, 2006-2010, 2011-2015, 2016-2020.

Tesis dirigidas: 6 (2012)

Indicador	Valor
Citas totales	2420
Promedio citas/año (últimos 5 años)	820
Publicaciones en JCR	42
Publicaciones Q1	24
Índice H	22
Índice i10	42

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM (máximo 3500 caracteres, incluyendo espacios en blanco)

Licenciada en Ciencias Físicas por la Universidad Complutense de Madrid (1995) y doctora en Ciencias Físicas por la Universidad Nacional de Educación a Distancia (2001). Actualmente es miembro del Departamento de Informática y Automática de la UNED, siendo catedrática de universidad a tiempo completo desde abril de 2019. Ha coordinado el programa de doctorado en Ingeniería de Sistemas y de Control de la UNED desde 2016 hasta 2022.

Su actividad investigadora cubre distintos aspectos el área de la ingeniería de sistemas y la automática: control robusto, modelado y control de sistemas, control basado en eventos y sistemas multiagentes. Además, otras líneas activas de investigación en las que trabaja son las técnicas de aprendizaje automático para bases de datos de fusión termonuclear y los laboratorios virtuales y remotos aplicados a la enseñanza. De todas estas líneas de investigación han surgido publicaciones de las que es autor o coautor. Estas publicaciones incluyen más de 40 publicaciones con índice de impacto (JCR), múltiples contribuciones en congresos, 2 libros en materias de enseñanza universitaria, varios capítulos de libro orientados a la investigación. Además, ha participado en más de 15 proyectos de investigación de convocatorias públicas competitivas, así como en diversas redes de



nacionales e internacionales. Ha sido IP de varios proyectos del Plan Nacional, así como subdirectora de la Cátedra UNED-HUAWEI en Cloud Computing y Big Data.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES (*ordenados por tipología*)

C.1. Publicaciones en revistas (*últimas*)

“Muestreo y comunicación: impacto en el control de formaciones en sistemas multi-robot heterogéneos” F.J. Mañas-Álvarez, M. Guinaldo, R. Dormido, S. Dormido. Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial RIAI, 2023, 10.4995/riai.2023.20155

“Scalability of cyber-physical systems with real and virtual robots in ROS 2” F.J. Mañas-Álvarez, M. Guinaldo, R. Dormido, S. Dormido-Canto. Sensors 2023, 23, 6073. <https://doi.org/10.3390/s23136073>

“Advanced control by Reinforcement Learning for Wastewater Treatment Plants: A comparison with Traditional Approaches” F. Hernández del Olmo, E. Gaudioso, N. Duro, R. Dormido. AppliedSciences, 2023, 13(8), 4752, 2023 <https://doi.org/10.3390/app13084752>

“Robotic Park. Multi-Agent Platform for Teaching Control and Robotics”. F.J. Mañas-Álvarez, M. Guinaldo, R. Dormido, S. Dormido. IEEE Access, 2023, 11, 34899-34911, Print ISSN: 2169-3536, Online ISSN: 2169-3536, DOI: 10.1109/ACCESS.2023.3264508

“Smart meters time series clustering for demand response applications in the context of high penetration of renewable energy resources”. Bañales S., Dormido R., Duro N. Energies 2021, 14, 3458. <https://doi.org/10.3390/en14123458>

“Machine Learning Weather Soft-Sensor for Advanced Control of Wastewater Treatment Plants”. Hernández del Olmo F., Gaudioso E., Duro N., Dormido R. Sensors 2019, 19(14), 3139; <https://doi.org/10.3390/s19143139>.

“An unsupervised method for artefact removal in EEG signals”. Mur A., Dormido R., Duro N., Sensors, Vol. 19 (10), 2302, 2019. Ed: MDPI Doi: 10.3390/s19102302 (ISSN 1424-8220).

“Tackling the Start-Up of a Reinforcement Learning Agent for the Control of Wastewater Treatment Plants”, F. Hernández del Olmo, E. Gaudioso, R. Dormido, N. Duro. Knowledge-Based Systems, Vol. 144 pp: 9-15, March 2018, ISSN: 0950-7051 Ed: Elsevier. Doi:

“New Control Paradigms for Resources Saving: An Approach for Mobile Robots Navigation” R. Socas, R. Dormido, S. Dormido. Sensors, Vol. 18 (1), 281, 2018, 1424-8220. Ed: MDPI

“Using Spherical-Harmonics Expansions for Optics Surface Reconstruction from Gradients”, J. M. Solano-Altamirano, A. Vázquez-Otero, D. Khikhlikha, R. Dormido, N. Duro. Sensors, Vol. 17(12), 2780, 2017, ISSN: 1424-8220. Ed: MDPI. Doi: [doi:10.3390/s17122780](https://doi.org/10.3390/s17122780)

“Optimal Threshold Setting for Event-Based Control Strategies”, Socas R., Dormido S., Dormido R. IEEE Access pp: 2880-2893, Febrero 2017.

“An unsupervised method to determine the optimal number of independent components”, Mur A., Dormido R., Duro N. Expert Systems with Applications, Enero 2017, Vol. 75, pp: 56-62. ISSN: 0957-4174. Ed: Elsevier. <http://dx.doi.org/10.1016/j.eswa.2017.01.015>

“Smart vending machines in the era of internet of things”, Solano, A., Duro, N., Dormido, R., González, P. Future Generation Computer Systems, REF. REVISTA/LIBRO: Future Generation Computer Systems, Vol. 76, pp: 215-220, 2017, ISSN: 0167-739X. Ed: Elsevier.

“One-Time URL: a proximity security mechanism between Internet of Things and mobile devices”, Solano, A., Dormido, R., Duro, N., González, V. Sensors, 2016, 16, pp: 1694 (17 pp). ISSN 1424-8220 (online). Ed: MDPI and ACS Style. [doi:10.3390/s16101694](https://doi.org/10.3390/s16101694)



“Energy and Environmental Efficiency for the N-ammonia removal process in WasteWater Treatment Plants by means of reinforcement learning”, Hernández del Olmo F., Gaudioso E., Dormido R., Duro N. Energies, Octubre 2016, Vol. 9, pp: 755 (17 pp). ISSN: 1996-1073 Ed: MDPI. Doi: 10.3390/en9090755

“Determination of the optimal number of clusters using a spectral clustering optimization”, Mur A., Dormido R., Duro N., Dormido-Canto S., Vega J. Expert Systems with Applications, 2016, Vol. 65, pp: 304-314. ISSN: 0957-4174. Ed: Elsevier.

“A Self-Provisioning Mechanism in OpenStack for IoT Devices”, Solano A., Dormido R., Duro N., Sánchez J. M. Sensors, 2016, Vol. 16 pp: 1306 (19 pp). ISSN 1424-8220 (online). Ed: MDPI and ACS Style. doi:10.3390/s16081306

“Unsupervised Event Characterization and Detection in of Multichannel Signals: an EEG application”, Mur A., Dormido R., Vega J., Duro N., Dormido-Canto S. Sensors, 2016, Vol. 16, pp: 590. ISSN 1424-8220 (online). Ed: MDPI and ACS Style. doi: 10.3390/s16040590

“Unsupervised Event Detection and Classification of Multichannel Signals”, Mur A., Dormido R., Vega J., Dormido-Canto S., Duro N., Expert Systems with Applications, 15 July 2016, Vol. 54, pp: 294-303. ISSN: 0957-4174. Ed: Elsevier. doi: <http://dx.doi.org/10.1016/j.eswa.2016.01.014>

“Laser Spot Detection Based on Reaction Diffusion”, Vázquez-Otero A., Khikhlukha D., Solano-Altamirano J.M., Dormido R. and Duro N. Sensors. Marzo 2016, Vol. 16, pp: 315. ISSN: 1424-8220 (online). Ed: MDPI and ACS Style. doi: 10.3390/s16030315

“Distributed control for large-scale systems with adaptive event-triggering” Guinaldo M., Sánchez J., Dormido R., Dormido S. Journal of the Franklin Institute. Vol. 353, issue 3, pp. 735-756. doi:10.1016/j.jfranklin.2015.12.008. Febrero 2016

“Improving the 3D Positioning for Low Cost Mobile Robots”, Socas R., Dormido S., Dormido R., E. Fábregas, Lecture Notes in Electrical Engineering (LNEE) 383, pp. 97-114, doi: 10.1007/978-3-319-31898-1_6, Series, Springer-Verlag, 2016

“Event-Based Control Strategy for Mobile Robots in Wireless Environments”, Socas R., Dormido S., Dormido R., Fábregas E. Sensors 2015, Vol. 15, pp: 30076-30092. Diciembre 2015

“Reaction Diffusion Voronoi Diagrams: from sensors data to computing”, Vázquez-Otero A., Faigl J., Dormido R. and Duro N. Sensors. Mayo 2015, Vol. 15, pp: 12736-12764. ISSN: 1424-8220 (online). Ed: MDPI and ACS Style.

“A Robust H^∞ controller for an UAV Flight Control System”, López J., Dormido R., Dormido S. and Gómez J. P. The Scientific World Journal, Article ID 403236, 11 pages, 2015. doi:10.1155/2015/403236. Accepted 19 February 2015 <http://www.hindawi.com/journals/tswj/contents/>

C.2. Participación en proyectos de I+D+i (últimos)

“Control de sistemas ciberfísicos cooperativos multiagente: aspectos teóricos y prácticos” (COLLECTIVELY)

Referencia: PID2022-139187OB-I00

Entidad Financiadora: Proyectos de Generación de Conocimiento 2022 / Agencia Estatal de Investigación. Ministerio de Ciencia e Innovación

CANTIDAD FINANCIADA: 122.600 €

IP1: Raquel Dormido Canto

IP2: Luis de la Torre Cubillo



Entidades participantes: UNED

Número de investigadores: 8

Fechas de inicio y finalización: Octubre 2023 – Octubre 2026

“Optimización de sistemas ciber-físicos mediante control aperiódico”

Referencia: Project 2021V/-TAJOV/001

IP: Ernesto Aranda Escolástico

Entidad financiadora: UNED.

Cantidad financiada: 15000 €

Número de investigadores: 7

Fechas de inicio y finalización: 01/02/2022 - 31/12/2024

“Diseño eficiente y control distribuido de sistemas Ciberfísicos (ECoDic)”

Referencia: RTI2018-094665-B-I00

Entidad financiadora: Ministerio Economía y Competitividad.

Cantidad financiada: 174845 €

IP1: Sebastián Dormido Bencomo

IP2: Raquel Dormido Canto

Entidades participantes: UNED

Número de investigadores: 7

Fechas de inicio y finalización: 01/01/2019 - 31/12/2021

“Tomas de decisión en tiempo real para la selección de métodos de elusión y mitigación de disrupciones en tokamaks (RT-MITELU)”

ENTIDAD FINANCIADORA: Ministerio de Economía y Competitividad.

Proyecto: ENE2015-64914-C3-2-R

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Investigación

Cantidad financiada: 84.700 €

IP: Sebastián Dormido Canto

Entidades participantes: UNED, CIEMAT, UPM

Número de investigadores: 11

Fechas de inicio y finalización: 01/01/2016 - 31/12/2018.

“Control y optimización de la producción de biomasa con microalgas como fuente de energía renovable (PROBIOREN)”

Proyecto: DPI2014-55932-C2-2-R

Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad

Cantidad financiada: 115.800 €

Director del proyecto: José Sánchez Moreno (UNED)

Participantes: UNED, Univ. de Almería, Univ. de Brescia, Arizona State University.

Fechas de inicio y finalización: 01/01/2015-31/12/2017.

C.3. Participación en contratos de I+D+i

Título del contrato: Cátedra UNED-HUAWEI en Cloud Computing y Big Data

Empresa financiadora: HUAWEI

Duración: Noviembre 2015- Diciembre 2017

Investigador Responsable: Natividad Duro Carralero

C.4. Tesis doctorales dirigidas

“OpenVend: Hacia un Ecosistema Abierto para el Vending en la Era de Internet de las Cosas”. Autor: Antonio Solano Tarroc. UNED. 2017. Sobresaliente Cum Laude

“Estrategias de Control basadas en Eventos aplicadas a Robot Móviles”. Rafael Socas Gutiérrez. UNED. 2017. Sobresaliente Cum Laude



“Resolución de Problemas de Detección y Clasificación Mediante Soluciones Óptimas no Supervisadas” Autor: Ángel Ramiro Mur Güerri. UNED. 2017. Sobresaliente Cum Laude

“Computational Models for Mobile Robotics based on Reaction-Diffusion Processes”. Autor: Alejandro Vázquez Otero. UNED 2016. Sobresaliente

“Diseño, Implementación y Prueba de técnicas de control robusto aplicadas a la operación de un UAV (Unmanned Air Vehicle)”. Autor: Juan López Otero. UNED. 2012. Directores: Raquel Dormido y Patricio Gómez. Sobresaliente Cum Laude

C.5. Participaciones en congresos internacionales

“Análisis de la frecuencia de muestreo en sistemas multi-robot”. Mañas-Álvarez F.J., Guinaldo M., Dormido R., Socas R., Dormido S. Jornadas de Automática 2023. Zaragoza. 6-8 septiembre, 2023

“Sistemas ciberfísicos multi-agente en realidad mixta”. Mañas-Álvarez F.J., Guinaldo M., Dormido R., Socas R., Dormido S. Simposio modelado, simulación, optimización e Ingeniería de Control CEA, Madrid, España. 18-20 abril, 2023

“Formation by consensus in heterogeneous robotic swarms with Twins-in-the-loop”. Mañas-Álvarez F.J., Guinaldo M., Dormido R., Socas R., Dormido S. 5th Iberian Robotics Conference (ROBOT2022) Zaragoza, Spain 21-23 November 2022.

“A ROS2 Vision Based Navigation Platform for Control Learning”. Mañas-Álvarez F.J., Guinaldo M., Dormido R., Socas R., Dormido S. 13th Symposium on Advances in Control Education, (ACE 2022), Hamburg Bergedorf, Germany, 24-27 July 2022.

“Indirect Method for Calibrating Quadrotor Sensors: A Case Study applied to the Crazyflie 2.X”. Socas R., Dormido R., Guinaldo M., Mañas F., Dormido S. IEEE IAS Global Conference on Emerging Technologies (GlobConET). May 20-22, 2022.

“Correlation based method for sorting and filtering relevant features for unsupervised machine learning”. Hernández F., Duro N., Gaudioso E., Dormido R, Vega J. 13th Technical Meeting on Plasma Control Systems, Data Management and Remote Experiments in Fusion Research, 6 July, 2021. Online streaming.

“Prediction of Disruptive Events on the Route to Nuclear Fusion Reactors”. Vega J., Dormido R., Dormido-Canto S., Rattá G. A., Gadariya D., Murari A. ISC High Performance 2021. 24 June-2 July, 2021. Online streaming.

“A Control Engineering Framework for Quadrotors: An Application for the Crazyflie 2.X”. Socas, R., Dormido, R., Guinaldo, M., Dormido, S. ICINCO 2021, 18th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, 6-8 July, 2021. Online Streaming

“Event-based Control Strategy for the Guidance of the Aerosonde UAV”. Socas R., Dormido, S., Dormido R, ECMR2015 – 2015- 7th European Conference on Mobile Robotics, Lincoln, UK, September 2-4, 2015.

“3D Positioning Algorithm for Low Cost Mobile Robots”. Socas R., Dormido, S., Dormido R, Fábregas, E. ICINCO 2015 -12th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, Colmar, Alsace, France, 21-23 July, 2015.

“Event-based controller for noisy environments”. Socas R., Dormido, S., Dormido R. 2nd World conference on Complex System. Agadir-Morocco. November, 2014.

Fecha del CVA	21/06/2023
---------------	------------

Parte A. DATOS PERSONALES

Nombre	Manuel		
Apellidos	Ferre Pérez		
Sexo	Hombre	Fecha de Nacimiento	
DNI/NIE/Pasaporte			
URL Web	http://www.car.upm-csic.es/mferre		
Dirección Email	m.ferre@upm.es		
Open Researcher and Contributor ID (ORCID)	0000-0003-0030-1551		

A.1. Situación profesional actual

Puesto	Catedrático de Universidad		
Fecha inicio	2018		
Organismo / Institución	Universidad Politécnica de Madrid		
Departamento / Centro			
País	España	Teléfono	
Palabras clave			

A.2. Situación profesional anterior (incluye interrupciones en la carrera investigadora - indicar meses totales, según texto convocatoria-)

Periodo	Puesto / Institución / País
2016 - 2020	Director del CAR UPM-CSIC / Universidad Politécnica de Madrid
2013 - 2016	Vicedirector del CAR UPM-CSIC / Universidad Politécnica de Madrid

A.3. Formación académica

Grado/Master/Tesis	Universidad / País	Año
Doctor Ingeniero Industrial	Universidad Politécnica de Madrid / España	1997
Ingeniero Industrial	Universidad Politécnica de Madrid / España	1992

Parte B. RESUMEN DEL CV

Prof. Manuel Ferre recibió el título de Ingeniero Industrial en 1992 y el de Doctor (con matrícula de honor) en 1997, ambos por la Universidad Politécnica de Madrid. Es Catedrático de Universidad del Departamento de 'Automatización, Ingeniería Electrónica y Electrónica e Informática Industrial' de la Universidad Politécnica de Madrid, y Coordinador del Programa de Doctorado de Automática y Robótica. Como investigador, está adscrito al 'Centro de Automática y Robótica (CAR) UPM-CSIC', del que fue Director desde 2016 hasta 2020.

Inició su actividad investigadora en la UPM en 1990. En 1997, trabajó como Postdoc en el Laboratorio de Sistemas Humano-Máquina, Instituto Tecnológico de Massachusetts (MIT), en EE.UU. Ha participado y coordinado más de 25 proyectos de investigación en robótica y control automático, tanto en programas nacionales, como internacionales. Actualmente participa como IP de la UPM en proyecto del programa Horizon Europe (IFMIF-DONES), 1 proyecto del Programa Nacional de España (ELMA - PID2021-125579NB-I00), y 1 contrato con empresas privadas.

Sus intereses de investigación se centran en telerrobótica, manipulación remota, control automático, dispositivos hápticos e interacción humano-robot. Tiene cuatro patentes sobre dispositivos estos temas y ha publicado más de 150 artículos en conferencias y revistas, 35 de ellos indexados en el JCR. Es coeditor de 2 libros: Haptics: Perception, Devices and Scenarios (Springer 2008) y Advances in Telerobotics (Springer 2007). El Prof. Ferre es coeditor de la serie 'Springer Series on Touch and Haptic Systems', y ha sido editor invitado de una edición especial de la revista IEEE RAS sobre Telerobotics. Además, ha participado en Comités de

Programa Internacional de varios congresos destacando varias ediciones de IROS, ICRA y EuroHaptics. Fue el responsable del Congreso EuroHaptics 2008, celebrado en Madrid. Es miembro de euRobotics como representante de la UPM, y se ocupa el puesto de Coordinador del 'Telerobotics and Teleoperation Topic Group'. También es miembro de otras sociedades científicas, como IEEE Robotics & Automation Society, donde se fue responsable del 'Comité técnico de telerrobótica' de 2007 a 2010; y miembro de la Sociedad EuroHaptics donde ocupó el puesto de Tesorero desde su fundación en 2006 hasta 2018.

Parte C. LISTADO DE APORTACIONES MÁS RELEVANTES

C.1. Publicaciones más importantes en libros y revistas con “peer review” y conferencias

AC: Autor de correspondencia; (nº x / nº y): posición firma solicitante / total autores. Si aplica, indique el número de citaciones

- 1 **Artículo científico**. Samper-Escudero, J.L.; Coloma, S.; Olivares-Mendez, M.A.; Gonzalez, M.A.S.; Ferre, M.2022. A Compact and Portable Exoskeleton for Shoulder and Elbow Assistance for Workers and Prospective Use in Space. IEEE Transactions on Human-Machine Systems. pp.1-10.
- 2 **Artículo científico**. Pont-Esteban, D.; Sánchez-Urán, M.A.; Contreras-González, A.F.; Ferre, M.2022. Predictor-Based Current Limitation Method for a DC Motor-Actuated Upper-Limb Rehabilitation Exoskeleton. IEEE Access. 10, pp.81684-81698.
- 3 **Artículo científico**. Pont-Esteban, D.; Sanchez-Uran, M.A.; Ferre, M.2022. Robust Motion Control Architecture for an Upper-Limb Rehabilitation Exosuit. IEEE Access. 10, pp.113631-113648.
- 4 **Artículo científico**. Gonzalez, M.; Román, R.; Bañares, L.; et al; Vila, R.2022. The TechnoFusion Consortium of Spanish institutions and facilities towards the development of fusion materials and related technologies in Europe. Journal of Nuclear Materials. 568.
- 5 **Artículo científico**. Campos, A.; Cortés, E.; Martins, D.; Ferre, M.; Contreras, A.2021. Development of a flexible rehabilitation system for bedridden patients. Journal of the Brazilian Society of Mechanical Sciences and Engineering. 43-7.
- 6 **Artículo científico**. Garcia-Valle, G.; Arranz-Paraiso, S.; Serrano-Pedraza, I.; Ferre, M.2021. Estimation of Torso Vibrotactile Thresholds Using Eccentric Rotating Mass Motors. IEEE Transactions on Haptics. 14-3, pp.538-550.
- 7 **Artículo científico**. Coloma, S.; Ferre, M.; Arranz, F.; Micciché, G.; Sánchez-Herranz, D.; Nomen, O.; Cogollor, J.M.2021. Remote handling maintenance of beam dump in IFMIF-DONES. Fusion Engineering and Design. 165.
- 8 **Artículo científico**. Alguacil-Diego, I.-M.; Cuesta-Gómez, A.; Contreras-González, A.-F.; Pont-Esteban, D.; Cantalejo-Escobar, D.; Sánchez-Urán, M.Á.; Ferre, M.2021. Validation of a hybrid exoskeleton for upper limb rehabilitation. A preliminary study. Sensors. 21-21.
- 9 **Artículo científico**. Samper-Escudero, J.L.; Gimenez-Fernandez, A.; Sanchez-Uran, M.A.; Ferre, M.2020. A Cable-Driven Exosuit for Upper Limb Flexion Based on Fibres Compliance. IEEE Access.
- 10 **Artículo científico**. Samper-Escudero, J.L.; Contreras-González, A.F.; Ferre, M.; Sánchez-Urán, M.A.; Pont-Esteban, D.2020. Efficient Multiaxial Shoulder-Motion Tracking Based on Flexible Resistive Sensors Applied to Exosuits. Soft Robotics.
- 11 **Artículo científico**. Contreras-González, A.-F.; Ferre, M.; Sánchez-Urán, M.Á.; Sáez-Sáez, F.J.; Haro, F.B.2020. Efficient upper limb position estimation based on angular displacement sensors for wearable devices. Sensors (Switzerland).
- 12 **Artículo científico**. Garcia-Valle, G.; Arranz-Paraiso, S.; Serrano-Pedraza, I.; Ferre, M.2020. Estimation of Torso Vibrotactile Thresholds using Eccentric Rotating Mass Motors. IEEE Transactions on Haptics.
- 13 **Artículo científico**. Arranz, F.; Micciche, G.; Coloma, S.; Sánchez-Herranz, D.; Nomen, O.; Ferre, M.; Ibarra, A.2020. Remote Handling in the Accelerator Systems of DONES. IEEE Transactions on Plasma Science.

- 14 **Artículo científico.** Coloma, S.; Ferre, M.; Cogollor, J.M.; Miccichè, G.2019. Methodology for Remote Handling Operations in IFMIF-DONES. Fusion Engineering and Design. ISSN 09203796.
- 15 **Artículo científico.** Almagro, C.V.; Di Castro, M.; Lunghi, G.; Prades, R.M.; Valero, P.J.S.; Pérez, M.F.; Masi, A.2019. Monocular robust depth estimation vision system for robotic tasks interventions in metallic targets. Sensors (Switzerland).
- 16 **Artículo científico.** Panzirsch, M.; Ryu, J.-H.; Ferre, M.2019. Reducing the conservatism of the time domain passivity approach through consideration of energy reflection in delayed coupled network systems. Mechatronics. 58, pp.58-69. ISSN 09574158.
- 17 **Artículo científico.** Miccichè, G.; Ascott, M.; Bakic, A.; et al; Matyas, T.2019. The remote handling system of IFMIF-DONES. Fusion Engineering and Design. 146, pp.2786-2790. ISSN 09203796.
- 18 **Artículo científico.** Michael Panzirsch; Ribin Radhakrishna Balachandran; Bernhard Weber; Manuel Ferre; Jordi Artigas. 2018. Haptic Augmentation for Teleoperation through Virtual Grasping Points. IEEE Transactions on Haptics. IEEE. ISSN 1939-1412. <https://doi.org/10.1109/TOH.2018.2809746>
- 19 **Artículo científico.** Di Castro, M.; Ferre, M.; Masi, A.2018. CERNTAURO: A modular architecture for robotic inspection and telemanipulation in harsh and Semi-Structured environments. IEEE Access. 6, pp.37506-37522. ISSN 21693536.
- 20 **Artículo científico.** Gonzalo García-Valle; Manuel Ferre; Jose Breñosa; David Vargas. 2017. Evaluation of Presence in Virtual Environments: Haptic Vest and User's Haptic Skills. IEEE Access. IEEE-INST ELECTRICAL ELECTRONICS ENGINEERS INC. ISSN 2169-3536.
- 21 **Artículo científico.** José Baca; Prithvi Pagala; Claudio Rossi; M. Ferre. 2015. Modular robot systems towards the execution of cooperative tasks in large facilities. Robotics and Autonomous Systems. ELSEVIER SCIENCE BV. 66, pp.159–174. ISSN 0921-8890.
- 22 **Artículo científico.** Ramviyas Parasuraman; Thomas Fabry; Luca Molinari; Keith Kershaw; Mario Di Castro; Alessandro Masi; Manuel Ferre.2014. A Multi-Sensor RSS Spatial Sensing-Based Robust Stochastic Optimization Algorithm for Enhanced Wireless Tethering. Sensors. MDPI AG. 14-12, pp.23970-24003. ISSN 1424-8220.
- 23 **Artículo científico.** J. Barrio; M. Ferre; FA. Suarez; R. Aracil. 2014. A Remote Handling Rate-Position Controller for Telemanipulating in a Large Workspace. Fusion Engineering and Design. ELSEVIER SCIENCE SA. 89-1, pp.25-28. ISSN 0920-3796.
- 24 **Artículo científico.** Pastorino, Matteo; Fioravanti, Alessio; Arredondo, Maria Teresa; et al; Wing, Alan M. 2014. Preliminary evaluation of a personal healthcare system prototype for cognitive eRehabilitation in a living assistance domain.Sensors. MDPI AG. 14-6, pp.10213-10233. ISSN 1424-8220.
- 25 **Artículo científico.** Prithvi Sekhar Pagala; Manuel Ferrea; Luis Orona. 2014. Evaluation of modular robot system for maintenance tasks in hot cell. Fusion Engineering and Design. ELSEVIER SCIENCE SA. 89-9, pp.2309–2313. ISSN 0920-3796.
- 26 **Artículo científico.** Enrique del Sol; Ryan King; Robin Scott and Manuel Ferre. 2014. External Force Estimation for Teleoperation Based on Proprioceptive Sensors. International Journal of Advanced Robotic Systems. InTech. 11-3, pp.1-12. ISSN 1729-8806.

C.3. Proyectos o líneas de investigación

- 1 **Proyecto.** ELMA: EXOESQUELETO PARA AYUDA A LA MANIPULACION DE CARGAS. Agencia Estatal de Investigación. Manuel Ferre. (Universidad Politécnica de Cartagena). 01/10/2022-30/09/2025. 98.000 €.
- 2 **Proyecto.** RTI2018-094346-B-I00, LUXBIT: EXOESQUELETO LIGERO DEL TREN SUPERIOR PARA AYUDA A TAREAS BIMANUALES. Ministerio de Ciencia e Innovación y Universidades. Manuel Ferre Pérez. (Universidad Politécnica de Madrid). 01/01/2019-31/12/2021. 150.645 €. Investigador principal.

- 3 Proyecto.** WP26-ENS DONES, WP-ENS DONES. Comisión Europea-EuroFusion (H2020). Manuel Ferre Pérez. (Universidad Politécnica de Madrid). 01/01/2016-31/01/2020. 4.500.000 €. El objetivo de este proyecto es el diseño de la planta de DONES (Demo Oriented Neutron Source) es una infraestructura considerada como uno de los pilares fundamentales en el desarrollo del programa d...
- 4 Proyecto.** DPI2015-68842-R, EXOFLEX: EXOESQUELETO LIGERO PARA LA GENERACION DE FUERZAS EN LAS EXTREMIDADES SUPERIORES APLICADA A TAREAS DE REHABILITACION.. Ministerio de Economía y Competitividad. Manuel Ferre Pérez. (Universidad Politécnica de Madrid). 01/01/2016-31/12/2019. 149.000 €. Investigador principal. En este proyecto se ha diseñado y construido un exoesqueleto flexible para el tren superior de forma que se puede transmitir fuerza al brazo y antebrazo. Se han generado numerosas publicaciones y 2 t...
- 5 Proyecto.** S2013/MAE-2745, TECHNOFUSIÓN II. Comunidad de Madrid. José Manuel Perlado Martin. (Universidad Politécnica de Madrid). 01/10/2014-30/09/2018. 848.050 €. En este consorcio de la ICTS de TecnoFusión se han creado 7 áreas sobre las distintas tecnologías afines a la fusión nuclear. Manuel Ferre ha sido el responsable del 'Área de Manipulación Remota' den...
- 6 Proyecto.** H2020-FCT-07-2014-653590, AUGGMED: Automated Serious Game Scenario Generator for Mixed Reality Training. Comisión Europea (H2020). Manuel Ferre Perez. (Universidad Politécnica de Madrid). 01/06/2015-31/05/2018. 5.535.673,75 €. La principal aportación de UPM a este proyecto ha sido el diseño y desarrollo de un chaleco háptico con interacción multimodal. Este chaleco incluye interacción táctil y térmica, que actúan según int...
- 7 Proyecto.** DPI2012-32509, TELESCALE: Desarrollo de nuevas tecnologías de teleoperación orientadas a la interacción hombre-robot para aplicaciones con elevado elevado grado de escalado en la manipulación. Ministerio de Economía y Competitividad. Manuel Ferre Pérez. (Universidad Politécnica de Madrid). 01/01/2013-31/12/2015. 108.000 €. Se ha desarrollado una plataforma completa de teleoperación en la que evaluar diferentes estrategias de control bilateral. Lo más relevantes han sido los trabajos realizados para la reflexión de fuer...
- 8 Proyecto.** FP7-PEOPLE-2010-ITN-264336, PURES SAFE: Preventing hUman intervention for incREased SAfety in inFrastructures Emitting ionizing radiation.. Comisión Europea (FP7). Manuel Ferre Pérez. (Universidad Politécnica de Madrid). 01/02/2011-31/01/2015. 3.904.595 €. La UPM tiene un papel muy relevante dentro de esta red de formación de investigadores. Las principales contribuciones son: - Dirección de 2 tesis dentro de la UPM, y codirección de una tesis desarroll...
- 9 Proyecto.** FP7-ICT-288912, COGWATCH: Cognitive Rehabilitation of Apraxia and Action Disorganisation Syndrome. Comisión Europea (FP7). Manuel Ferre Perez. (Universidad Politécnica de Madrid). 01/10/2011-28/01/2015. 3.649.658 €. En este proyecto han participado 2 grupos de la UPM denominados ROMIN y LST. El solicitante es responsable de uno de los grupos y actúa como coordinador de ambos grupos ante el consorcio. Las princip...
- 10 Proyecto.** iLink0413: Human-Robot Interaction based on Behavior Patterns: Application to Remote Manipulation in Unstructured Environments. CSIC. Manuel Ferre Pérez. (CSIC). 01/01/2012-31/12/2012. 8.418 €. Desarrollo y evaluación de agarres multidedo para el control de manipulación remota de objetos mediante interfaces hápticas. Esta colaboración ha dado lugar a la realización de cuatro estancias duran...

C.4. Actividades de transferencia de tecnología/conocimiento y explotación de resultados

- 1 Patente de invención.** P201132146. Método de guiado de dispositivos robóticos teleoperados para alternar modo de control en posición y modo de control en velocidad 11/02/2014.
- 2 Patente de invención.** Manuel Ferre Pérez; Antonio Barrientos Cruz. P9801372. Cámara de vídeo estereoscópica 02/01/2001. Universidad Politécnica de Madrid.
- 3 Patente de invención.** P200000257. Sistema para la caracterización objetiva del temblor mediante patrones que aplican fuerzas virtuales 07/02/2000.

CURRICULUM VITAE ABREVIADO

Parte A. DATOS PERSONALES		Fecha del CVA	01/01/2022
Nombre y apellidos	Matilde Santos Peñas		
Núm. identificación del investigador	Researcher ID	K-7671-2014	
	Código Orcid	0000-0003-1993-8368	

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad Complutense de Madrid		
Dpto./Centro	Facultad de Informática, Dpto. Arquitectura de Computadores y Automática		
Dirección	C/ Profesor García Santesmases 9; 28040-Madrid		
Teléfono	913947620	correo electrónico	msantos@ucm.es
Categoría profesional	Catedrático de Universidad	Fecha inicio	23/09/2011
Espec. cód. UNESCO	1207.02		
Palabras clave	Control Inteligente, Modelado y simulación, Reconocimiento de patrones, Vehículos autónomos (UAV, AGV), Turbinas eólicas flotantes, Aplicaciones de control en ingeniería		

A.2. Formación académica

<i>Licenciatura/Grado/Doctorado</i>	<i>Universidad</i>
Doctorado CC. Físicas	Universidad Complutense de Madrid
Licenciatura CC. Físicas	Universidad Complutense de Madrid
Licenciatura en Literatura	Universidad Complutense de Madrid

A.3. Indicadores generales de calidad de la producción científica

5 Tramos de investigación (el último del 2014-2019)

1 Tramo de transferencia (2002-2010)

Tesis doctorales dirigidas: 12 + 6 en desarrollo

Citas totales: **2669** (google scholar) Citas (desde 2017): 1493 (google scholar)

Publicaciones totales en primer cuartil (Q1): 39/81 (revistas indexadas JCR)

Índice h: 27 (google scholar)

Publicaciones: <https://scholar.google.com/citations?user=JHVfbC8AAAAJ&hl=en>

Miembro de la European Academy of Sciences and Arts (desde 2019).

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM

Licenciada y Doctora en Ciencias Físicas por la Universidad Complutense de Madrid. Profesora Catedrática de Universidad (2011) del área de Ingeniería de Sistemas y Automática, pertenezco al grupo ISCAR y al Instituto de Tecnología de Conocimiento de la UCM. Soy miembro de la European Academy of Sciences and Arts.

Imparto o he impartido docencia en las facultades de Informática, CC. Físicas y CC. Químicas, en los correspondientes Grados, Ingenierías y Licenciaturas y estudios oficiales de Máster y Doctorado (seis quinquenios). También he impartido cursos, seminarios y conferencias en otros ámbitos nacionales e internacionales. He realizado actividades de divulgación científica en radio y TV. He participado en proyectos de innovación educativa y he generado material docente publicado por editoriales reconocidas.

He dirigido doce tesis doctorales, numerosos Proyectos fin de carrera (más de 30), y trabajos de investigación de doctorado (más de 80).

He participado en proyectos de investigación, nacionales, internacionales y europeos, liderando algunos de ellos. Desarrollo aplicaciones ingenieriles e industriales del control inteligente, sobre vehículos autónomos aéreos, marinos y recientemente AGVs. También aplico Machine Learning para reconocimiento de patrones en diferentes campos (finanzas, diagnóstico médico, detección de accesos informáticos, caracteres escritos, etc). Actualmente trabajo en el modelado, simulación y control de turbinas eólicas flotantes. También he colaborado en la transferencia de tecnología mediante proyectos y contratos con empresas.

He publicado en revistas científicas de prestigio y en congresos nacionales e internacionales, así como en libros científicos. He recibido varios premios en congresos nacionales e internacionales. Pertenezco al comité editorial de cuatro revistas con índice de impacto, en una de ellas (RIAI) soy directora adjunta. Soy miembro del comité de programa de congresos nacionales e internacionales y

he sido invitada a dar conferencias en diversos foros. También pertenezco a varios comités (IFAC TC3.2 Computational Intelligence, Comité Español de Automática (CEA), y organismos de evaluación (ANECA, ANEP, UNA Europa, etc).

Mis principales intereses de investigación son: control inteligente, especialmente en aplicaciones reales; control de vehículos autónomos (UAV, marinos, AGV); modelado, simulación y control de turbinas eólicas flotantes; reconocimiento de patrones.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES (ordenados por tipología)

C.1. Publicaciones en revistas indexadas (JCR), Q1-Q2 los 5 últimos años

1. J.E. Sierra-García, M. Santos. Deep learning and fuzzy logic to implement a hybrid wind turbine pitch control. *Neural Computing and Applications*, 2021
2. Barreno, F., Romana, M. G., & Santos, M. (2021). Fuzzy expert system for road type identification and risk assessment of conventional two-lane roads. *Expert Systems*, e12837.
3. Villoslada, D., Santos, M., Tomás-Rodríguez, M., (2021). General methodology for the identification of reduced dynamic models of barge-type floating wind turbines, *Energies*.
4. J.E. Sierra, M. Santos. Intelligent control of an UAV with a cable-suspended load using a neural network estimator, *Expert Systems with Applications*, 2021.
5. Rojas-Thomas, J. C., & Santos, M. New internal clustering validation measure for contiguous arbitrary-shape clusters. *International Journal of Intelligent Systems*, 1-24 (2021).
6. Llamocca, P., López, V., Santos, M., & Čukić, M. (2021). Personalized Characterization of Emotional States in Patients with Bipolar Disorder. *Mathematics*, 9(11), 1174.
7. Galán-Lavado, A., & Santos, M. (2021). Analysis of the Effects of the Location of Passive Control Devices on the Platform of a Floating Wind Turbine. *Energies*, 14(10), 2850.
8. J.E. Sierra, M. Santos. Look-up table and neural network hybrid strategy for wind turbine pitch control. *Sustainability*, 13(6), 3235, 2021.
9. J.E. Sierra, M. Santos. Improving Wind Turbine Pitch Control by Effective Wind Neuro-estimators. *IEEE Access* 9, 10413-10425, 2021.
10. R. Naranjo, M. Santos, L. Garmendía, A convolution-based distance for fuzzy singletons and its application to a pattern recognition problem, *Integrated Computer-Aided Engineering ICAE*, 28, 1, 51-63, 2021.
11. E. Plaza, M. Santos. Knowledge Based Approach to Ground Refueling Optimization of Commercial Airplanes, *Expert Systems*, 38(2), e12631, pp. 1-17, March 2021
12. J.E. Sierra, M. Santos. Exploring Reward Strategies for Wind Turbine Pitch Control by Reinforcement Learning. *Applied Sciences-Basel*, 10(21), 7462, 2020
13. J.E. Sierra, M. Santos. Performance Analysis of a Wind Turbine Pitch Neurocontroller with Unsupervised Learning, *Complexity*, Volume 2020, Article ID 4681767, 2020
14. C. Guevara, M. Santos. Surveillance Routing of COVID-19 Infection Spread Using an Intelligent Infectious Diseases Algorithm, *IEEE Access*, 8, 201925-201936, 2020
15. C. Guevara, M. Santos. Intelligent models for movement detection and physical evolution of patients with hip surgery. *Logic Journal of the IGPL*, jzaa032, 2020.
16. J.E. Sierra, M. Santos, Switched learning neural control strategy, *Neurocomputing*, 2020
17. M. Tomás-Rodríguez, M. Santos. Modelling and control of floating offshore wind turbines, *Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial* 16(4), 381-390, 2019 (Q4)
18. J.C. Rojas, M. Mora, M. Santos, Neural networks ensemble for automatic DNA microarray spot classification, *Neural Comput & Applications* 31:2311–2327, 2019
19. R. Naranjo, M. Santos. A fuzzy decision system for money investment in stock markets based on fuzzy candlesticks pattern recognition, *Expert Systems Applications* 2019
20. Sierra, J.E., Santos, M. 2019 Wind and payload disturbance rejection control based on adaptive neural estimators: application on quadrotors. *Complexity* ID6460156, 17 pp
21. Santos, M., Calafat, M.A. (2019). Dynamic simulation of induced voltages in high voltage cable sheaths: Steady state. *Int. J. Electrical Power & Energy Systems* 105, 1-16
22. Aubin, V., Mora, M., & Santos-Peñas, M. (2018). Off-line writer verification based on simple graphemes. *Pattern Recognition*, 79, 414-426
23. V. San Juan, M. Santos, J. M. Andújar. Intelligent UAV map generation and discrete path planning for search and rescue, *Complexity*, Article ID 6879419, 17 pages, 2018
24. R. Naranjo, J. Arroyo, M. Santos, Fuzzy modeling of stock trading with fuzzy candlesticks, *Expert System with Applications*, 93, 15-27, 2018
25. J.E. Sierra, M. Santos, Modeling engineering systems using analytical and neural techniques: hybridization, *Neurocomputing*, 271, 70-83, 2018
26. C. Guevara, M. Santos, V. López. Data Leakage Detection Algorithm based on Task Sequences and Probabilities. *Knowledge-Based Systems*, 120, 236-246, 2017
27. J.C. Rojas, M. Santos, M. Mora. New internal index for clustering validation based on graphs, *Expert Systems with Applications*, 86, 334-349, 2017

28. P. García-Auñón, M. Santos, J.M. de la Cruz. Parameter selection based on fuzzy logic to improve UAV path-following algorithms. *Journal of Applied Logic*, 24, 62-75, 2017
29. J. Menoyo, M. Santos. Intelligent rudder control of an autonomous surface vessel. *Expert Systems with Applications* 55, 106-117, 2016.

C.2. Proyectos

1. Hacia un sistema Integral para la Alerta y GESTión de BLOOMs de cianobacterias en aguas continentales (IA-GES-BLOOM), 2021-2024.
Organización: Y2020/TCS-6420, Comunidad de Madrid
Fechas: 1/12/2021-31/12/2024
2. Analysis and vibration control of of floating wind turbines (FloatWind) / Análisis y control de vibraciones de turbinas eólicas marinas flotantes
Organización: Ministerio de Ciencia, Innovación y Universidades
Fechas: 1/01/2019-31/12/2021
IP: Matilde Santos
3. SELFNET: Framework for Self-Organized network management in virtualized and software defined networks (671672).
Organización: European Horizonte 2020 (H2020-ICT-2014-2)
Fechas: 01/07/2015 al 30/06/2018
4. RAMSES: Internet Forensic platform for tracking the money flow of financially-motivated malware (700326).
Organización: European Horizonte 2020 (H2020-FCT-2015)
Fechas: 01/09/2016 (3 años)
5. Red Temática de Control Inteligente
Organización: DPI2015-71320-REDT, Ministerio de Economía y Competitividad
Coordinator: José Manuel Andújar (UHU) and Matilde Santos (UCM)
Fechas: 01/01/2016-31/12/2017
6. Sistema Autónomo para Localización y Actuación ante Contaminantes en el Mar)
Organización: CICYT, DPI 2013-46665-C1
Fechas: 01/01/2014-31/12/2016
7. Desarrollo de sistema submarino autónomo (AUV, autonomous underwater vehicle) para detección temprana de vertidos en líneas submarinas
Organización: IPT-2012-0157-310000
Fechas: 01/01/2013-31/12/2015
8. Aplicación de la inteligencia artificial en los sensores y biosensores-2
Organización: PCI-AECID B/024393/09
Fechas: 1/01/2010-31/12/2010
Coordinadora: Matilde Santos Peñas (UCM)

C.3. Contratos

- Sistema de control de actitud de nano/micro-satélites. INTA (Instituto Nacional de Técnica Aeroespacial)
- Predicción de periodo quiescente en buques. Ministerio de Defensa. European Defence Agency
- Visión Estereoscópica para Auto-Rover: Investigación aplicada de autonomía basada en imágenes para ROVER de exploración planetaria. TCP Sistemas e Ingeniería S.L.
- Metodología para los Entornos de Modelado y Simulación Distribuidos. INDRA SISTEMAS S.A.
- Evaluación de técnicas de inteligencia artificial para toma de decisiones y optimización de estrategia. EADS-CASA
- Generación gráfica de la red con alta topología de detalle. REPSOL PETRÓLEO S.A.
- Optimización en el almacenamiento y la distribución farmacéutica. COFARES

C.5: Actividades de Evaluación

- Member Evaluation Panel UNA Europa Seed, 2020-actualidad
- ANECA: Comisión de Acreditación Euro-Inf, Programa de Sellos Internacionales de Calidad (SIC), de 30/09/2020 al 30/09/2022
- Agencia Canaria de Calidad Universitaria y Evaluación Educativa (ACCUE), 2021-actualidad
- Presidente, Secretaria y Vocal del Comité de Enseñanzas Técnicas, Programa de Evaluación del Profesorado, Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación (ANECA), 2009-2019.
- Evaluador de la Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva (ANEP), Área de Ciencias de la Computación y Tecnología Informática, 2009-actualidad
- External Examiner, Dublin City University, 2013/14 al 2016/17

C.6 Comité Editorial (revistas indexadas SCI)

- Engineering Applications of Artificial Intelligence Journal, Q1, 2013-actualidad
- Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial, Q4, 2007-actualidad
- Complexity, Q1, 2018-actualidad
- Energies, Q3, 2020-actualidad

C. 7 Premios

- Mejor Proyecto Fin de Máster (dirección), GT Control Inteligente, IDOM 2021
- Premio: "Transferir UNLaM" 2021, Mejor artículo científico, Universidad Nacional de La Matanza, Argentina
- Premio: XLII Jornadas de Automática 2021, Mejor poster de Control Inteligente
- Reconocimiento: EUROSIM 2019 Congress, Federation of European Simulation Societies
- Premio: I Jornadas Investigación en Ciberseguridad JNIC 2015, Mejor artículo estudiante
- Premio: XXXV Jornadas de Automática 2014, Mejor póster en Control Inteligente
- Premio Mejor Tesis Doctoral en Control Inteligente 2014, CEA, Mathworks, G. Farias
- Premio Mejor Tesis Doctoral en Control Inteligente 2013, CEA, CEA, Mathworks F. Alonso
- Premio: ISKE2013 Best Poster Paper
- Premio Mejor Tesis Doctoral en Control Inteligente 2012, CEA, J CEA, Mathworks J. Pérez
- Premio UCM Modalidad de Idea Innovadora, 2010
- Premio: Excellent FLINS 2010 Poster
- Premio: The Second Best ISKE2009 Poster Paper
- Premio: The Third Best ISKE2009 Poster Paper
- Premio: The Best IEEE ISKE2008 Poster Paper
- Premio: XXVIII Jornadas de Automática 2007, Mejor póster en Control Inteligente
- Premio: XXVI Jornadas de Automática 2005, Mejor póster en Control Inteligente

C. 8 Otros

- Coordinadora Grupo Temático Control Inteligente, Comité Español de Automática, 2015-2018.
- Vocal Junta Directiva CEA (Comité Español de Automática)
- Miembro del TC3.2 Committee del IFAC (<http://tc.ifac-control.org/3/2>), Computational Intelligence in Control, desde 2009
- Coordinadora UCM, Electrotecnia, PAU, 1998/99 hasta 2008/09 y 2010/11 al 2011/12
- Coordinadora Programa de Doctorado Interuniversitario UNED-UCM Ingeniería de Sistemas y Automática con Mención de Calidad del 2002/03 al 2009/10
- Coordinadora del Programa de Doctorado Arquitectura de Computadores y Automática, UCM, desde 1997/98 al 2003/04
- Directora del Título Propio Máster UCM Social Media & Community Manager. Marketing Digital, desde 2011/12 hasta la fecha.
- Comité de Programa de congresos nacionales e internacionales (ISKE, CEDI, FLINS, ETFA, JJAA, SOCO, COPA)
- Revisora de revistas y congresos internacionales de prestigio



Fernando Torres Medina

Generado desde: Editor CVN de FECYT

Fecha del documento: 20/05/2024

v 1.4.3

541177695e5ee7a1c0c43928e017b033

Este fichero electrónico (PDF) contiene incrustada la tecnología CVN (CVN-XML). La tecnología CVN de este fichero permite exportar e importar los datos curriculares desde y hacia cualquier base de datos compatible. Listado de Bases de Datos adaptadas disponible en <http://cvn.fecyt.es/>

Resumen libre del currículum

Descripción breve de la trayectoria científica, los principales logros científico-técnicos obtenidos, los intereses y objetivos científico-técnicos a medio/largo plazo de la línea de investigación. Incluye también otros aspectos o peculiaridades importantes.

Fernando Torres nació en Granada, donde cursó estudios de EGB y Bachiller hasta el año 1985. Se traslada a Madrid para cursar Ingeniería Industrial en la Universidad Politécnica de Madrid, donde una vez finalizado la carrera en el año 1991, realiza su tesis doctoral hasta el año 1995. El último año de su tesis doctoral ganó una plaza de profesor TEU en la Universidad de Alicante. Desde entonces ha sido en esta Universidad, profesor TU y Catedrático de Universidad hasta la actualidad. Fundó en el año 1996 el grupo de investigación "Automática, Robótica y Visión Artificial" en la Universidad de Alicante y lo coordina desde entonces. En el año de fundación del grupo, en la UA, el área de Ingeniería de Sistemas y Automática la integraban únicamente otro profesor a tiempo completo y Fernando. A partir de entonces, se crearon las líneas de investigación de Automatización, Robótica y Visión Artificial, inexistentes hasta entonces. Actualmente, el área cuenta con 8 profesores a tiempo completo en diferentes grupos de investigación de la UA que trabajan en estas líneas y que se han formado en el grupo. En la UA ha sido subdirector de la EPS de la UA, subdirector de departamento y director de secretariado. También fue el promotor y primer coordinador (hasta el 2019) del Grado en Ingeniería Robótica de la UA, grado pionero de Ingeniería Robótica en España.

Ámbito Científico: Tiene 5 sexenios de investigación CNEAI, de 1994 a 2023 ininterrumpidamente. Es miembro del TC 5.1 y TC 9.4 de la IFAC, miembro senior del IEEE y miembro de CEA. Sus líneas de investigación actuales son los robots móviles de campo y la manipulación robótica inteligente, incluyendo control visual de robots, sistemas de percepción de robots, automatización avanzada para la industria 4.0, ingeniería de visión artificial. Es coautor de numerosos artículos en revistas indexadas por JCR-ISI, 14 en los últimos seis años, en las categorías de Robotics, Manufacturing, Automatic & Control, Computer Science, Remote Sensing and Instrumentation y 13 trabajos presentados en congresos internacionales en los últimos seis años. Ha participado como IP o investigador en múltiples proyectos públicos de investigación financiados por la Comisión Europea, por el Gobierno Español, por el Gobierno Regional y por instituciones locales. Web personal (<https://cvnet.cpd.ua.es/curriculum-breve/en/torres-medina-fernando/12901>) y orcid (<https://orcid.org/0000-0002-6261-9939>).

Ámbito Social: Ha sido investigador e IP en varios proyectos de transferencia. Destacan los proyectos públicos competitivos ONTIME RTC-2014-1863-8 y PURMATIC IPT-2012-0949-020000, financiados por MINECO del Programa Retos de Colaboración en colaboración con consorcios liderados por BABCOCK MCS (antes INAER) y CETEM respectivamente. Tiene una licencia de patente. Destaca también en 2017 el proyecto para la "AGENCIA LOCAL DE DESARROLLO ECONÓMICO Y SOCIAL DE ALICANTE". Participa y ha participado en el pasado en varias redes de investigación financiadas en convocatorias

públicas competitivas. También ha organizado charlas, conferencias y eventos de divulgación de la robótica a nivel local en la provincia de Alicante.

Ámbito de Formación y evaluación científica: Ha dirigido 13 tesis doctorales, en los últimos seis años 2 Tesis. 9 de estos doctores son actualmente profesores universitarios, 2 Catedráticos de Universidad y 6 Profesores TU en Universidades españolas y otro en la Université de Bourgogne (Francia). Actualmente, supervisa dos nuevas tesis. Fue adjunto del área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEL) de la Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva (ANEP) desde 2009 a 2011 y desde 2012 a febrero de 2016 fue el Coordinador de IEL de la ANEP. En 2018 fue coordinador del área de Evaluación Eléctrica, Electrónica y Automática de la ANECA. De julio de 2018 a enero de 2023 ha sido coordinador del área de Electricidad, Electrónica y Automática (IEA) de la Agencia Española de Investigaciones Estatales (AEI). Desde noviembre de 2021 es miembro del comité de evaluación de titulaciones de Unibasq. También ha colaborado de forma asidua en evaluaciones para las agencias de la Comunidad de Madrid, Generalitat de Cataluña (AGAUR), Castilla y León (ACSUCYL) y Fundación BBVA.

Indicadores generales de calidad de la producción científica

Información sobre el número de sexenios de investigación y la fecha del último concedido, número de tesis doctorales dirigidas en los últimos 10 años, citas totales, promedio de citas/año durante los últimos 5 años (sin incluir el año actual), publicaciones totales en primer cuartil (Q1), índice h. Incluye otros indicadores considerados de importancia.

* SEXENIOS DE INVESTIGACIÓN: 5 (Ratio 1) - fecha último sexenio 31/12/2023

* TESIS DIRIGIDAS EN LOS ÚLTIMOS 6 AÑOS: 2

* BLOQUE I en 2023 del Ranking de Investigadores en España elaborado por el CSIC: <https://www.webometrics.info/en/GoogleScholar/Spain>

* TOTAL ARTÍCULOS COMO AUTOR (REVISTAS JCR Y CONGRESOS SCI): Las siguientes métricas han sido obtenidas en el Web of Science Core Collection el 22/01/2024:

Total Artículos: 134

Citas totales de artículos: 1504 (sin citas propias)

Citas totales de patentes: 25

Citas medias por artículo: 12,92

Citas medias por año: 64,62

Índice h: 22

* TOTAL ARTÍCULOS COMO AUTOR: Las siguientes métricas han sido obtenidas en SCOPUS el 05/02/2024 hasta el año 2022, último publicado:

Total Artículos: 172

Citas totales de artículos: 1933

Artículos en colaboración internacional: 11,4%

Artículos en el top del 25% de los más citados en el mundo: 14; 6 entre 2018 y 2022

Artículos en el top del 25% de las revistas más citadas: 27; 9 entre 2018 y 2022

Índice h: 24

FWCI: 0,95 total, por campos: Grasping 1,67; Tactile Sensor 1,3; Robotic Grippers 1,35; Mobile Robots 1,01; LiDar 1,11

Fernando Torres Medina

Apellidos: **Torres Medina**
 Nombre: **Fernando**
 ORCID: **0000-0002-6261-9939**
 ResearcherID: **L-1798-2014**
 Fecha de nacimiento: **13/05/1967**
 Sexo: **Hombre**
 Teléfono fijo: **965909491**
 Correo electrónico: **fernando.torres@ua.es**
 Página web personal: **https://cvnet.cpd.ua.es/curriculum-breve/es/torres-medina-fernando/12901**

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Física, Ingeniería de Sistemas y Teoría de la Señal, Escuela Politécnica Superior
Categoría profesional: CATEDRATICO/A DE UNIVERSIDAD
Ciudad entidad empleadora: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Teléfono: (34) 965909491 **Fax:** 965909491 **Correo electrónico:** fernando.torres@ua.es
Fecha de inicio: 02/09/2002
Modalidad de contrato: Funcionario/a **Régimen de dedicación:** Tiempo completo
Primaria (Cód. Unesco): 330400 - Tecnología de los ordenadores
Secundaria (Cód. Unesco): 331100 - Tecnología de la instrumentación
Terciaria (Cód. Unesco): 331000 - Tecnología industrial

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1	Universidad de Alicante	PROFESOR/A TITULAR UNIVERSIDAD	08/09/1997
2	Universidad de Alicante	PROFESOR/A TITULAR ESCUELA UNIVERSITARIA	26/03/1996
3	Universidad de Alicante	PROFESOR/A INTERINO/A TITULAR ESC.UNIV.	03/12/1994

1 Entidad empleadora: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: FISICA, INGENIERIA DE SISTEMAS Y TEORIA., ESCUELA POLITECNICA SUPERIOR
Ciudad entidad empleadora: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Categoría profesional: PROFESOR/A TITULAR UNIVERSIDAD
Teléfono: 9491 **Correo electrónico:** fernando.torres@ua.es
Fecha de inicio: 08/09/1997 **Duración:** 4 años - 11 meses
Modalidad de contrato: Funcionario/a

Régimen de dedicación: Tiempo completo

- 2** **Entidad empleadora:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: FISICA, INGENIERIA DE SISTEMAS Y TEORIA., ESCUELA POLITECNICA SUPERIOR
Ciudad entidad empleadora: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Categoría profesional: PROFESOR/A TITULAR ESCUELA UNIVERSITARIA
Teléfono: 9491 **Correo electrónico:** fernando.torres@ua.es
Fecha de inicio: 26/03/1996 **Duración:** 1 año - 5 meses
Modalidad de contrato: Funcionario/a
Régimen de dedicación: Tiempo completo
- 3** **Entidad empleadora:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: ESCUELA POLITECNICA SUPERIOR
Ciudad entidad empleadora: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Categoría profesional: PROFESOR/A INTERINO/A TITULAR ESC.UNIV.
Teléfono: 9491 **Correo electrónico:** fernando.torres@ua.es
Fecha de inicio: 03/12/1994 **Duración:** 1 año - 3 meses
Modalidad de contrato: Interino/a
Régimen de dedicación: Tiempo completo

Formación académica recibida

Titulación universitaria

Estudios de 1º y 2º ciclo, y antiguos ciclos (Licenciados, Diplomados, Ingenieros Superiores, Ingenieros Técnicos, Arquitectos)

Titulación universitaria: Titulado Superior
Nombre del título: Ingeniería Industrial
Entidad de titulación: Universidad Politécnica de Madrid
Fecha de titulación: 01/11/1991

Doctorados

Programa de doctorado: Doctor Ingeniero Industrial
Entidad de titulación: Universidad Politécnica de Madrid
Fecha de titulación: 10/10/1995
Fecha de mención: 10/10/1995
Título de la tesis: Arquitectura Paralela para el Procesado de Imágenes de Alta Resolución. Aplicación a la Inspección de Impresiones en Tiempo Real
Director/a de tesis: Rafael Aracil Santonja
Codirector/a de tesis: José María Sebastián y Zúñiga
Calificación obtenida: Apto Cum Laude por Unanimidad

Conocimiento de idiomas

Idioma	Comprensión auditiva	Comprensión de lectura	Interacción oral	Expresión oral	Expresión escrita
Inglés	B1	B2	B1	B1	B1

Actividad docente

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- Título del trabajo:** NAVEGACIÓN AUTÓNOMA BASADA EN MAPAS PÚBLICOS GEO-REFERENCIADOS
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: Miguel Ángel Muñoz Bañón
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 07/12/2022
Doctorado Europeo: Sí

- 2** **Título del trabajo:** DESARROLLO DE UN SISTEMA COMPLETO DE NAVEGACIÓN AUTÓNOMA BASADO EN GNSS Y LIDAR PARA ROBOTS TERRESTRES QUE OPERAN EN ENTORNOS DINÁMICOS Y NO ESTRUCTURADOS
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: Iván del Pino Bastida
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 02/09/2021
Doctorado Europeo: No
- 3** **Título del trabajo:** CONTROL Y RECONOCIMIENTO TÁCTIL APLICADO EN TAREAS DE MANIPULACIÓN DE OBJETOS DEFORMABLES
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: Delgado Rodríguez, Ángel
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 27/09/2017
Doctorado Europeo: Sí **Fecha de mención:** 27/09/2017
- 4** **Título del trabajo:** RECONOCIMIENTO GEOMÉTRICO DE OBJETOS 3D Y DETECCIÓN DE DEFORMACIONES EN MANIPULACIÓN ROBÓTICA
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: Mateo Agulló, Carlos Manuel
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 03/07/2017
Doctorado Europeo: Sí **Fecha de mención:** 03/07/2017
- 5** **Título del trabajo:** SAFE HUMAN-ROBOT INTERACTION BASED ON MULTI-SENSOR FUSION AND DEXTEROUS MANIPULATION PLANNING
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: CORRALES RAMON, JUAN ANTONIO
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 21/07/2011
Fecha de mención: 21/07/2011
- 6** **Título del trabajo:** CONTROL VISUAL-FUERZA ADAPTATIVO PARA SEGUIMIENTO DE TRAYECTORIAS EN TAREAS COOPERATIVAS ROBÓTICAS
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: GARCIA GOMEZ, GABRIEL JESUS
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 25/03/2010
Fecha de mención: 25/03/2010

- 7** **Título del trabajo:** APORTACIONES AL APRENDIZAJE CONSTRUCTIVO Y COLABORATIVO EN INTERNET. APLICACIÓN A LABORATORIOS VIRTUALES Y REMOTOS DE ROBÓTICA INDUSTRIAL
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: JARA BRAVO, CARLOS ALBERTO
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 22/01/2010
Fecha de mención: 22/01/2010
- 8** **Título del trabajo:** ESTRATEGIAS PARA IDENTIFICAR OCLUSIONES Y PLANIFICACIÓN MONOCULAR PARA UNA MEJORA DE LA PERCEPCIÓN VISUAL DE LA ESCENA
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: GIL VAZQUEZ, PABLO
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 17/04/2008
Fecha de mención: 17/04/2008
- 9** **Título del trabajo:** MANIPULACIÓN COOPERATIVA ROBOT-ROBOT Y HUMANO-ROBOT. APLICACIÓN A SISTEMAS FLEXIBLES DE DESENSAMBLADO AUTOMÁTICO.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: DÍAZ , CAROLINA SOLEDAD
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 11/10/2007
Fecha de mención: 11/10/2007
- 10** **Título del trabajo:** CONTROL VISUAL 2D INDIRECTO PARA EL SEGUIMIENTO INTEMPORAL DE TRAYECTORIAS Y SU APLICACIÓN A ESTRATEGIAS DE CONTROL VISUAL-FUERZA EN MANIPULADORES
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: POMARES BAEZA, JORGE
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 07/05/2004
Fecha de mención: 07/05/2004
- 11** **Título del trabajo:** DESENSAMBLADO AUTOMÁTICO NO DESTRUCTIVO PARA LA REUTILIZACIÓN DE COMPONENTES. APLICACIÓN AL DESENSAMBLADO DE PC'S
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: PUENTE MENDEZ, SANTIAGO
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 16/12/2002
Fecha de mención: 16/12/2002

- 12** **Título del trabajo:** PROCESAMIENTO MORFOLÓGICO DE IMÁGENES EN COLOR. APLICACIÓN A LA RECONSTRUCCIÓN GEODÉSICA.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: ORTIZ ZAMORA, JAVIER
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 23/07/2002
Fecha de mención: 23/07/2002
- 13** **Título del trabajo:** EXTENSIÓN DE TÉCNICAS DE PLANIFICACIÓN ESPACIO-TEMPORAL A SISTEMAS DE VISIÓN POR COMPUTADOR
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: CANDELAS HERIAS, FRANCISCO ANDRES
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 16/11/2001
Fecha de mención: 16/11/2001

Premios de innovación docente recibidos

Nombre del premio: Premio a la Excelencia Docente
Entidad concesionaria: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad concesionaria:
A propuesta de: Consejo Social de la Universidad de Alicante
Fecha de concesión: 2015

Experiencia científica y tecnológica

Grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

Nombre del grupo: Automática, robótica y visión artificial
Objeto del grupo: Investigación
Nombre del investigador/a principal (IP): FERNANDO TORRES MEDINA
Código normalizado: VIGROB-13-UA
Ciudad de radicación: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Entidad de afiliación: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Otros: <http://www.aurova.ua.es>
Fecha de inicio: 1996

Actividad científica o tecnológica

Proyectos de I+D+i financiados en convocatorias competitivas de Administraciones o entidades públicas y privadas

- 1** **Nombre del proyecto:** Robots móviles autónomos para recogida selectiva de residuos domésticos en exteriores (PID2021-122685OB-I00)
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco Andrés Candelas Herías; Santiago Timoteo Puente Méndez
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Ciencia e Innovación. Investigación **Tipo de entidad:** Plna Nacional I+D+I
Ciudad entidad financiadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de inicio-fin: 01/09/2022 - 31/08/2025
Cuantía total: 145.200 €
- 2** **Nombre del proyecto:** HACIA UNA MAYOR INTEGRACIÓN DE ROBOTS INTELIGENTES EN LA SOCIEDAD: NAVEGAR, RECONOCER Y MANIPULAR (PROMETEO/2021/075)
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche-Universidad de Alicante
Ciudad entidad realización: Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Óscar Reinoso García
Nº de investigadores/as: 10
Entidad/es financiadora/s: Generalitat Valenciana **Tipo de entidad:** Ayudas GVA
Ciudad entidad financiadora: Valencia, Comunidad Valenciana, España
Fecha de inicio-fin: 01/01/2021 - 31/12/2024
Cuantía total: 588.353,01 €
- 3** **Nombre del proyecto:** Técnicas de aprendizaje no supervisado para la detección de landmarks aplicadas a la navegación autónoma (ACIF/2019/088)
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Miguel Angel Muñoz Bañón
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Generalitat Valenciana **Tipo de entidad:** Ayudas GVA
Ciudad entidad financiadora: Valencia, Comunidad Valenciana, España
Fecha de inicio-fin: 01/09/2019 - 31/08/2022
Cuantía total: 72.743,07 €
- 4** **Nombre del proyecto:** ROBOTICA MOVIL COLABORATIVA DE OBJETOS DEFORMABLES EN APLICACIONES INDUSTRIALES (CoMMandia) (SOE2/PI/F0638)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): PABLO GIL VAZQUEZ

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

EUROPEAN COMMISSION

Tipo de entidad: Comisión Europea

Fecha de inicio-fin: 01/04/2018 - 31/03/2021

Duración: 3 años - 11 meses

Cuantía total: 169.376,15 €

5 Nombre del proyecto: BLUE: Bot for localization on Unstructured Environments (AICO/2019/020)

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco Andrés Candelas Herías

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

Generalitat Valenciana

Tipo de entidad: Ayudas GVA

Ciudad entidad financiadora: Valencia, Comunidad Valenciana, España

Fecha de inicio-fin: 01/01/2019 - 31/12/2020

Cuantía total: 40.000 €

6 Nombre del proyecto: Human Intention Recognition for Human-Robot Interaction in Cooperation...

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: UNIVERSITE PIERRE ET MARIE CURIE (upmc) **Tipo de entidad:** Universidad

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): CORRALES RAMON, JUAN ANTONIO

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

Conselleria de Educación, Formación y Empleo

Fecha de inicio-fin: 01/06/2013 - 31/08/2014

Cuantía total: 74.205,42 €

7 Nombre del proyecto: Sistema robótico multisensorial con manipulación dual para tareas asistenciales humano-robot (DPI2015-68087-R)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): POMARES BAEZA, JORGE GIL VAZQUEZ, PABLO

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Economía y Competitividad

Fecha de inicio: 01/01/2016

Duración: 3 años

Cuantía total: 181.500 €

8 Nombre del proyecto: OPERACIÓN REMOTA DE TRANSMISIÓN DE INFORMACIÓN EN MISIONES DE EMERGENCIAS

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: BRAINSTORM MULTIMEDIA S.L.; HISPASAT; INAER **Tipo de entidad:** Universidad

HELICÓPTEROS SAU; MAHOU S.A.;

UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VALENCIA

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): PABLO GIL VAZQUEZ

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Economía y Competitividad

Fecha de inicio: 24/01/2014

Duración: 3 años - 11 meses

Cuantía total: 257.015,83 €

9 Nombre del proyecto: Contratación técnico de apoyo: Pérez Alepuz, Javier (ATI14-04)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio: 01/01/2014

Duración: 2 años

Cuantía total: 12.191,63 €

10 Nombre del proyecto: Control visual-táctil-fuerza de tareas de manipulación con destreza

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Conselleria de Educación, Formación y Empleo

Fecha de inicio: 01/01/2013

Duración: 4 años

Cuantía total: 167.935 €

11 Nombre del proyecto: Manipulación diestra de objetos rígidos y elásticos con guiado mediante control visual-táctil-fuerza

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Economía y Competitividad

Fecha de inicio: 01/01/2013

Duración: 3 años

Cuantía total: 210.600 €

12 Nombre del proyecto: CÉLULA AVANZADA DE PRODUCCIÓN PARA CORTE, ENCOLADO Y COLOCACIÓN AUTOMÁTICA DE ESPUMAS DE POLIURETANO (PUR) EN MUEBLES TAPIZADOS. PURMATIC

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: CETEM (C.T. DEL MUEBLE Y LA MADERA DE LA REGIÓN DE MURCIA;

PROBOT AUTOMATION S.L.; TAPIZADOS

ACOMODEL YECLA S.L.

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JORGE POMARES BAEZA

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Ministerio de Economía y Competitividad

Fecha de inicio: 17/07/2012

Duración: 2 años - 5 meses

Cuantía total: 78.633,6 €

13 Nombre del proyecto: Manipulación de objetos en entornos no estructurados mediante técnicas de control visual y cooperación robótica

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JORGE POMARES BAEZA

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Ministerio de Ciencia e Innovación

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Fecha de inicio: 01/01/2012

Duración: 1 año

Cuantía total: 12.100 €

14 Nombre del proyecto: Red de Educación con Nuevas Tecnologías en Automática (DPI2010-11055-E)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): REINOSO GARCIA, OSCAR

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia e Innovación

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Fecha de inicio: 01/02/2011

Duración: 2 años

Cuantía total: 12.000 €

15 Nombre del proyecto: Red de educación con nuevas tecnologías en automática (DPI2008-04235-E)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): REINOSO GARCIA, OSCAR

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia e Innovación

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Fecha de inicio: 01/03/2009

Duración: 1 año

Cuantía total: 12.000 €

16 Nombre del proyecto: RED TEMATICA EN VISION POR COMPUTADOR (REVISION)
(DPI2008-03708-E/DPI)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia e Innovación

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Fecha de inicio: 27/01/2009

Duración: 2 años

Cuantía total: 24.000 €

- 17 Nombre del proyecto:** Manipulación inteligente mediante percepción háptica y control visual empleando una estructura articular ubicada en el robot manipulador.

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Ministerio de Educación y Ciencia

Fecha de inicio: 01/01/2009

Duración: 3 años

Cuantía total: 226.249,2 €

- 18 Nombre del proyecto:** IMS&IAD'2007 (DPI2006-27225-E)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Educación y Ciencia

Fecha de inicio: 01/01/2007

Duración: 1 año

Cuantía total: 24.000 €

- 19 Nombre del proyecto:** Intelligent Manufacturing System&Intelligent Assembly and Disassembly (ADIF07/009)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

Consellería de Empresa Universidad y Ciencia

Fecha de inicio: 01/01/2007

Duración: 1 año

Cuantía total: 6.000 €

- 20 Nombre del proyecto:** Red e-Automática (DPI2006-27217-E)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 12

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Educación y Ciencia

Fecha de inicio: 01/01/2007

Duración: 1 año - 10 meses

Cuantía total: 24.000 €

- 21 Nombre del proyecto:** Robot powerbot/sistema omnidireccional. (AINF/2007/009)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid; Universidad Miguel Hernández de Elche; Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): REINOSO GARCIA, OSCAR
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: Dirección General de Empresa, Universidad y Ciencia. Generalitat Valenciana

Fecha de inicio: 01/01/2007

Duración: 1 año

Cuantía total: 48.750 €

- 22 Nombre del proyecto:** Diseño, implementación y experimentación de escenarios de manipulación inteligentes para aplicaciones de ensamblado y desensamblado automático (DPI2005-06222)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 10
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Educación y Ciencia

Fecha de inicio: 31/12/2005

Duración: 3 años

Cuantía total: 286.433 €

- 23 Nombre del proyecto:** XXVI Jornadas de Automática (AE05/106)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s: Consellería de Empresa Universidad y Ciencia

Fecha de inicio: 01/06/2005

Duración: 6 meses

Cuantía total: 8.938 €

- 24 Nombre del proyecto:** EDUC@: Red Temática de Educación en automática (DPI2004-20970-E)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Educación y Ciencia

Fecha de inicio: 05/05/2005

Duración: 1 año

Cuantía total: 3.000 €

- 25 Nombre del proyecto:** Sistemas Gysy Gyro (I) (INFRAESTRUCTURA05/053)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
Consellería de Empresa Universidad y Ciencia
Fecha de inicio: 01/01/2005 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 83.400 €
- 26 Nombre del proyecto:** Organización de las "XXVI Jornadas de Automática" (IIACDI/2004/256)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:
Consellería de Industria, Comercio y Turismo
Fecha de inicio: 01/09/2004 **Duración:** 1 mes
Cuantía total: 16.999,98 €
- 27 Nombre del proyecto:** EUROPEAN ROBOTIC NETWORK (EURON)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
Unión Europea
Fecha de inicio: 01/05/2004 **Duración:** 4 años
- 28 Nombre del proyecto:** Red temática de Docencia en Control mediante web (DPI2002-11505-E)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 22
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Ciencia y Tecnología
Fecha de inicio: 01/10/2003 **Duración:** 1 año - 1 mes
Cuantía total: 9.000 €
- 29 Nombre del proyecto:** Equipamiento para el Laboratorio de Óptica Difractiva (I) (UNAL-E002)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): AUGUSTO BELENDEZ VAZQUEZ
Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia y Tecnología

Fecha de inicio: 01/08/2003

Duración: 1 año - 5 meses

Cuantía total: 62.464,72 €

30 Nombre del proyecto: Control cooperativo visión fuerza en robótica (M)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio: 04/06/2003

Cuantía total: 1.503 €

31 Nombre del proyecto: Red temática en visión por computador (Red Visión). (DPI2002-10630-E)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ARACIL SANTONJA, RAFAEL

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia y Tecnología

Fecha de inicio: 01/04/2003

Duración: 1 año

Cuantía total: 15.000 €

32 Nombre del proyecto: Desensamblado automático selectivo para reciclado mediante robots cooperativos y sistema multisensorial. (DPI2002-02103)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia y Tecnología

Fecha de inicio: 01/12/2002

Duración: 3 años

Cuantía total: 59.800 €

33 Nombre del proyecto: Telemanipulación de robots a través de internet mediante entornos virtuales y realimentación multisensorial (CTIDIA/2002/108)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FRANCISCO ANDRES CANDELAS HERIAS

Nº de investigadores/as: 9

Entidad/es financiadora/s:

Consellería de Presidencia de la Generalitat Valenciana

Fecha de inicio: 01/01/2002

Duración: 2 años

Cuantía total: 19.059,7 €

34 Nombre del proyecto: Jornadas sobre computación reconfigurable y aplicaciones 2001 (ORG01-17-102)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FRANCISCO IBARRA PICO

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

Consellería de Presidencia de la Generalitat Valenciana

Fecha de inicio: 19/09/2001

Cuantía total: 1.202,02 €

35 Nombre del proyecto: Estudio y optimización de nuevos materiales fotosensibles para el almacenamiento óptico de información por técnicas holográficas (UAGC-2001-11)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): AUGUSTO BELENDEZ VAZQUEZ

Nº de investigadores/as: 12

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio: 06/03/2001

Duración: 1 año

Cuantía total: 17.793,9 €

36 Nombre del proyecto: Plataforma de investigación en navegación autónoma. (INF01-11)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel **Tipo de entidad:** Universidad

Hernández;Universidad Politécnica de Valencia

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): REINOSO GARCIA, OSCAR

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

Generalitat Valenciana

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Fecha de inicio: 01/01/2001

Duración: 1 año

37 Nombre del proyecto: TAVARCA: Técnicas Avanzadas de Visión Artificial para Aplicaciones Industriales. (XT01-14)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

Consellería de Presidencia de la Generalitat Valenciana

Fecha de inicio: 01/01/2001

Duración: 1 año

Cuantía total: 1.803,04 €

- 38** **Nombre del proyecto:** Célula Flexible de Fabricación Automatizada (I) (INF00-27)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s:
Consellería de Cultura, Educación y Ciencia
Fecha de inicio: 01/01/2000 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 60.101,21 €
- 39** **Nombre del proyecto:** Sistema robotizado de desensamblado automático basado en modelos y visión artificial (TAP1999-0436)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Sanidad, Servicios Sociales e Igualdad
Fecha de inicio: 31/12/1999 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 33.488,39 €
- 40** **Nombre del proyecto:** Driver para tarjeta de adquisición y procesamiento de imágenes, y desarrollo de una interface de usuario (TAP96-0629-C04-01)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: UNIVERSIDAD **Tipo de entidad:** Universidad
AUTONOMA DE BARCELONA; UNIVERSIDAD
POLITECNICA DE CATALUÑA; UNIVERSIDAD
ROVIRA I VIRGILI
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Educación y Ciencia
Fecha de inicio: 01/07/1996 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 21.816,74 €
- 41** **Nombre del proyecto:** Inspección 3D de Objetos Manufacturados de Alta Precisión mediante Visión Artificial. (TAP95-0030)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): SEBASTIAN Y ZUÑIGA, JOSE MARIA
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:
Comisión Interministerial de Ciencia y Tecnología **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha de inicio: 01/07/1995 **Duración:** 2 años

Contratos, convenios o proyectos de I+D+i no competitivos con Administraciones o entidades públicas o privadas

1 **Nombre del proyecto:** ESTUDIO PARA LA DIAGNÓSTIC, PROPUESTA DE VIABILIDAD, DISTRIBUCIÓN Y FUNCIONAMIENTO DE UN CENTRO DE EMPRENDIMIENTO INNOVADOR EN LA PARCELA DEL ANTIGUO MATADERO DE ALICANTE

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): MONICA MARTI SEMPERE

Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

AGENCIA LOCAL DE DESARROLLO ECONÓMICO Y SOCIAL DE ALICANTE

Fecha de inicio: 31/10/2017

Duración: 5 meses

Cuantía total: 15.000 €

2 **Nombre del proyecto:** MULTI-MODAL HUMAN-ROBOT INTERACTION INTERFACES FOR THE TELE-OPERATION OF MOBILE MANIPULATORS

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

ROBOTNIK AUTOMATION, S.L.

Fecha de inicio: 28/11/2012

Duración: 2 años

3 **Nombre del proyecto:** DESMONTAJE MEDIANTE ROBOTS DE PC¿S

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es participante/s: CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA; Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

UNIVERSIDAD DE OVIEDO

Fecha de inicio: 01/10/2007

Duración: 3 meses

Cuantía total: 8.620,69 €

4 **Nombre del proyecto:** LOCALIZACIÓN Y EXPLORACIÓN MEDIANTE ROBOTS COOPERATIVOS E INFORMACIÓN MULTISENSORIAL

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA;
Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD MIGUEL HERNANDEZ DE ELCHE
Fecha de inicio: 01/12/2006 **Duración:** 1 mes
Cuantía total: 6.000 €

5 Nombre del proyecto: INGENIERÍA DE MÁQUINA PROTOTIPO DE CONTROL DE CALIDAD POR VISIÓN ARTIFICIAL
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA;
Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
PECOSO, S.L.
Fecha de inicio: 13/05/2004 **Duración:** 11 meses
Cuantía total: 25.000 €

6 Nombre del proyecto: INGENIERÍA DE MÁQUINA DE INSPECCIÓN DE PLANCHAS DE ALUMINIO EN LÍNEA
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es participante/s: CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA;
Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
ALCOA TRANSFORMACIÓN, S.L.
Fecha de inicio: 23/10/2003 **Duración:** 9 meses
Cuantía total: 18.000 €

7 Nombre del proyecto: DETECCIÓN AUTOMÁTICA DE DEFECTOS EN VIDRIOS PLANOS. ESTUDIO DE VIABILIDAD.
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es participante/s: CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA;
Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:
CRISTALERIA SOLER HERMANOS

Fecha de inicio: 19/07/2002

Duración: 6 meses

Cuantía total: 1.293 €

8 Nombre del proyecto: SISTEMA DE DETECCION DE DEFECTOS PROVOCADOS POR VIBRACIONES EN PLANCHAS DE ALUMINIO MEDIANTE VISIÓN ARTIFICIAL (II)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es participante/s: CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA;
Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:
ALCOA EUROPE (PROD. LAMINADOS)

Fecha de inicio: 16/11/2000

Duración: 1 mes

Cuantía total: 540,91 €

9 Nombre del proyecto: SISTEMA DE DETECCION DE DEFECTOS PROVOCADOS POR VIBRACIONES EN PLANCHAS DE ALUMINIO MEDIANTE VISION ARTIFICIAL

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es participante/s: CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA;
Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:
ALCOA-INESPAL LAMINACIÓN,S .A.

Fecha de inicio: 27/01/1997

Duración: 6 meses

Cuantía total: 7.512,65 €

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

1 Índice H: 22
Fecha de aplicación: 05/02/2024
Fuente de Índice H: WOS

2 Índice H: 24
Fecha de aplicación: 05/02/2024
Fuente de Índice H: SCOPUS

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

1 Edison P. Velasco-Sánchez; Miguel Ángel Muñoz-Bañón; Francisco A. Candelas; Santiago T. Puente; Fernando Torres. ViKi-HyCo: A Hybrid-Control Approach for Complex Car-Like Maneuvers. IEEE Access. 12, pp. 65428 - 65443. IEEE-INST ELECTRICAL ELECTRONICS ENGINEERS INC, 445 HOES LANE, PISCATAWAY, NJ 08855-4141 USA, 08/05/2024. ISSN 2169-3536

DOI: 10.1109/ACCESS.2024.3397732

Tipo de producción: Artículo científico

Autor de correspondencia: No

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.9 (2022)

Posición de publicación: 73

Tipo de soporte: Revista

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INFORMATION SYSTEMS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 158

2 Miguel Ángel Muñoz-Bañón; Alejandro Olivas; Edison Velasco-Sánchez; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. Geo-Localization Based on Dynamically Weighted Factor-Graph. IEEE Robotics and Automation Letters. 9 - 6, pp. 5599 - 5606. IEEE-INST ELECTRICAL ELECTRONICS ENGINEERS INC, 445 HOES LANE, PISCATAWAY, NJ 08855-4141 USA, 02/05/2024. ISSN 2377-3766

DOI: 10.1109/LRA.2024.3396055

Tipo de producción: Artículo científico

Autor de correspondencia: No

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 5.2 (2022)

Posición de publicación: 10

Tipo de soporte: Revista

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 30

3 Santiago T. Puente; Torres, F.. Assistance Robotics and Sensors. Sensors. 23 - 9, Office MDPI AG, 26/04/2023. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s23094286

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.9 (2022)

Posición de publicación: 19

Tipo de soporte: Revista

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 63

- 4** Miguel Ángel Muñoz-Bañón; Jan-Hendrik Pauls; Haohao Hu; Christoph Stiller; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. Robust Self-Tuning Data Association for Geo-Referencing Using Lane Markings. IEEE Robotics and Automation Letters. 7 - 4, pp. 12339 - 12346. IEEE-INST ELECTRICAL ELECTRONICS ENGINEERS INC, 445 HOES LANE, PISCATAWAY, NJ 08855-4141 USA, 25/10/2022. ISSN 2377-3766
DOI: 10.1109/LRA.2022.3216991
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 5.2 **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 10 **Num. revistas en cat.:** 30
- 5** Angel Munoz-Banon, Miguel; Velasco-Sanchez, Edison; Candelas, Francisco A.; Torres, Fernando. OpenStreetMap-Based Autonomous Navigation With LIDAR Naive-Valley-Path Obstacle Avoidance. IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems. 23 - 12, pp. 24428 - 24438. IEEE-INST ELECTRICAL ELECTRONICS ENGINEERS INC, 445 HOES LANE, PISCATAWAY, NJ 08855-4141 USA, 30/09/2022. ISSN 1524-9050
DOI: 10.1109/TITS.2022.3208829
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC
Índice de impacto: 8.5 **Revista dentro del 25%:** Sí
Posición de publicación: 23 **Num. revistas en cat.:** 275
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - TRANSPORTATION SCIENCE & TECHNOLOGY
Índice de impacto: 8.5 **Revista dentro del 25%:** Sí
Posición de publicación: 4 **Num. revistas en cat.:** 40
Fuente de citas: WOS **Citas:** 2
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 4
- 6** David Muñoz De La Peña; Manuel Dominguez; Fabio Gomez-Estern; Oscar Reinoso; Fernando Torres; Sebastian Dormido. State of the art of control education. RIAI - Revista Iberoamericana de Automatica e Informatica Industrial. 19 - 2, pp. 117 - 131. 01/04/2022. ISSN 1697-7912
DOI: 10.4995/riai.2022.16989
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 1.5 **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 28 **Num. revistas en cat.:** 30
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 1.5 **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 55 **Num. revistas en cat.:** 65
Fuente de citas: WOS **Citas:** 3
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 4
- 7** Guillermo Oliver; Pablo Gil; Jose F. Gomez; Fernando Torres. Towards footwear manufacturing 4.0: shoe sole robotic grasping in assembling operations. INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED MANUFACTURING TECHNOLOGY. 114 - 3-4, pp. 811 - 827. 23/03/2021. ISSN 0268-3768

DOI: 10.1007/s00170-021-06697-0
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.563
Posición de publicación: 25

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.563
Posición de publicación: 28

Fuente de citas: WOS

Fuente de citas: SCOPUS

Tipo de soporte: Revista

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MANUFACTURING

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 51

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 65

Citas: 3

Citas: 7

- 8** Brayan S. Zapata Impata; Pablo Gil; Youcef Mezouar; Fernando Torres. Generation of Tactile Data From 3D Vision and Target Robotic Grasps. IEEE TRANSACTIONS ON HAPTICS. 14 - 1, pp. 57 - 67. 01/01/2021. ISSN 1939-1412

DOI: 10.1109/TOH.2020.3011899
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.105
Posición de publicación: 12

Fuente de citas: WOS

Fuente de citas: SCOPUS

Tipo de soporte: Revista

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, CYBERNETICS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 24

Citas: 7

Citas: 8

- 9** Angel Munoz-Banon, Miguel; Candelas, Francisco A.; Torres, Fernando. Targetless Camera-LiDAR Calibration in Unstructured Environments. IEEE ACCESS. 8, pp. 143692 - 143705. IEEE-INST ELECTRICAL ELECTRONICS ENGINEERS INC, 445 HOES LANE, PISCATAWAY, NJ 08855-4141 USA, 17/08/2020. ISSN 2169-3536

DOI: 10.1109/ACCESS.2020.3014121
Tipo de producción: Artículo científico
Autor de correspondencia: No
Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.367
Posición de publicación: 65

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.367
Posición de publicación: 94

Fuente de citas: WOS

Fuente de citas: SCOPUS

Tipo de soporte: Revista

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INFORMATION SYSTEMS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 161

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 273

Citas: 14

Citas: 15

- 10** Iván Del Pino Bastida; Miguel Angel Muñoz Bañón; Saul Cova Rocamora; Miguel Ángel Contreras; Francisco Andrés Candelas Herías; Fernando Torres Medina. Deeper in BLUE: Development of a roBot for Localization in Unstructured Environments. Journal of Intelligent & Robotic Systems. 98 - 1, pp. 207 - 225. Springer, 01/04/2020. ISSN 0921-0296

DOI: 10.1007/s10846-019-00983-6

Tipo de producción: Artículo científico

Autor de correspondencia: No

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.646

Posición de publicación: 70

Fuente de citas: WOS

Fuente de citas: SCOPUS

Tipo de soporte: Revista

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 139

Citas: 5

Citas: 7

- 11** Andrés Úbeda; Torres, F.; Santiago T. Puente. Assistance Robotics and Biosensors 2019. Sensors. 20 - 5, Office MDPI AG, 01/03/2020. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s20051335

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.576

Posición de publicación: 14

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.576

Posición de publicación: 82

Tipo de soporte: Revista

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Revista dentro del 25%: Sí

Num. revistas en cat.: 64

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 273

- 12** Edison Velasco; Brayan S. Zapata-Impata; Pablo Gil Vázquez; Fernando Torres Medina. Clasificación de objetos usando percepción bimodal de palpación única en acciones de agarre robótico. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. 17 - 1, pp. 44 - 55. CEA, 01/01/2020. ISSN 1697-7912

DOI: 10.4995/riai.2019.10923

Tipo de producción: Artículo científico

Autor de correspondencia: No

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.202

Posición de publicación: 27

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.202

Posición de publicación: 53

Tipo de soporte: Revista

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 28

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 63

- 13** Pablo Gil Vázquez; Brayan S. Zapata-Impata; Fernando Torres Medina. Tactile-Driven Grasp Stability and Slip Prediction. Robotics. 8 - 4, pp. 1 - 20. MDPI, 01/12/2019. ISSN 2218-6581

DOI: 10.3390/robotics8040085

Tipo de producción: Artículo científico

Autor de correspondencia: No

Fuente de citas: WOS

Tipo de soporte: Revista

Citas: 12

- 14** Santiago Timoteo Puente Méndez; Lucía Mas; Fernando Torres Medina; Francisco Andrés Candelas Herías. Virtualization of Robotic Hands Using Mobile Devices. Robotics. 8 - 3, pp. 1 - 20. MDPI, 16/09/2019. ISSN 2218-6581

DOI: 10.3390/robotics8030081

Tipo de producción: Artículo científico

Autor de correspondencia: No

Fuente de citas: WOS

Tipo de soporte: Revista

Citas: 1

- 15** Miguel Angel Muñoz Bañón; Iván Del Pino Bastida; Francisco Andrés Candelas Herías; Fernando Torres Medina. Framework for Fast Experimental Testing of Autonomous Navigation Algorithms. Applied Science. 9 - 10, pp. 1 - 23. MDPI, 02/05/2019. ISSN 2076-3417

DOI: 10.3390/app9101997

Tipo de producción: Artículo científico

Autor de correspondencia: No

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.474

Posición de publicación: 32

Fuente de citas: WOS

Fuente de citas: SCOPUS

Tipo de soporte: Revista

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 91

Citas: 10

Citas: 10

- 16** Brayan S. Zapata-Impata; Pablo Gil Vázquez; Jorge Pomares Baeza; Fernando Torres Medina. Fast geometry-based computation of grasping points on three-dimensional point clouds. International Journal of Advanced Robotic Systems. 16 - 1, pp. 1 - 18. Sage, 02/04/2019. ISSN 1729-8806

DOI: 10.1177/1729881419831846

Tipo de producción: Artículo científico

Autor de correspondencia: No

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.482

Posición de publicación: 22

Fuente de citas: WOS

Tipo de soporte: Revista

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 28

Citas: 24

- 17** Brayan S. Zapata-Impata; Pablo Gil Vázquez; Fernando Torres Medina. Learning Spatio Temporal Tactile Features with a ConvLSTM for the Direction Of Slip Detection. Sensors. 19 - 3, pp. 1 - 16. MDPI, 01/02/2019. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s19030523

Tipo de producción: Artículo científico

Autor de correspondencia: No

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.275

Posición de publicación: 15

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.275

Posición de publicación: 77

Fuente de citas: WOS

Fuente de citas: SCOPUS

Tipo de soporte: Revista

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Revista dentro del 25%: Sí

Num. revistas en cat.: 61

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 266

Citas: 39

Citas: 47

- 18** Andrés Úbeda; Brayan Zapata-Impata; Santiago T. Puente; Gil, P.; Francisco A. Candelas; Torres, F.. A Vision-Driven Collaborative Robotic Grasping System Tele-Operated by Surface Electromyography. *Sensors*. 18(7), pp. 1 - 11. 2018. ISSN 1424-8220
DOI: <https://doi.org/10.3390/s18072366>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 6
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.475
Posición de publicación: 16
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 61
- 19** A Delgado; C. Jara; F. Torres. Adaptive tactile control for in-hand manipulation tasks of deformable objects. *International Journal of Advanced Manufacturing Technology*. 91 - 9-12, pp. 4127 - 4140. Springer, 2017. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1007/s00170-017-0046-2
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.209
Posición de publicación: 25
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 60
- 20** A Delgado; C. Jara; F. Torres. In-hand recognition and manipulation of elastic objects using a servo-tactile control strategy. *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*. 48, pp. 102 - 112. Elsevier, 2017. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1016/j.rcim.2017.03.002
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.846
Posición de publicación: 24
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS
Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 105
- 21** A Delgado; J.A. Corrales; Y. Mezouar; L. Lequievre; C. Jara; F. Torres. Tactile control based on Gaussian images and its application in bi-manual manipulation of deformable objects. *Robotics and Autonomous Systems*. 94, pp. 148 - 161. Elsevier, 2017. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1016/j.robot.2017.04.017
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 6
Nº total de autores: 6
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.95
Posición de publicación: 28
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 60

- 22** S.T. Puente; A. Ubeda; F. Torres. e-Health: Biomedical instrumentation with Arduino. IFAC - PapersOnLine. 50 - 1, pp. 9156 - 9161. IFAC, 2017. ISSN 2405-8963
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 3
Nº total de autores: 3
- 23** Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F.. 3D Visual Data-Driven Spatiotemporal Deformations for Non-Rigid Object Grasping Using Robot Hands. Sensors. 16(5), pp. 1 - 25. 2016. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s16050640
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 3 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Índice de impacto: 2.677 **Revista dentro del 25%:** Sí
Posición de publicación: 10 **Num. revistas en cat.:** 58
- 24** Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F.. Computation of curvatures skeleton to measure deformations in surfaces. Lecture Notes in Electrical Engineering. 383, pp. 197 - 207. 2016. ISSN 1876-1100
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 3 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista sin comité externo evaluador de admisión
- 25** Alabdo, A.; Pérez, J.; García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F.. FPGA-based architecture for direct visual control robotic systems. Mechatronics. 39, pp. 204 - 216. 2016. ISSN 0957-4158
DOI: 10.1016/j.mechatronics.2016.05.008
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 5 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, MECHANICAL
Índice de impacto: 2.496 **Revista dentro del 25%:** Sí
Posición de publicación: 29 **Num. revistas en cat.:** 130
- 26** Pérez, J.; Alabdo, A.; Pomares, J.; García, G.J.; Torres, F.. FPGA-based visual control system using dynamic perceptibility. Robotics and Computer-Integrated Manufacturing. 41, pp. 13 - 22. 2016. ISSN 0736-5845
DOI: 10.1016/j.rcim.2016.02.005
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 5 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS
Índice de impacto: 2.846 **Revista dentro del 25%:** Sí
Posición de publicación: 24 **Num. revistas en cat.:** 105
- 27** Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F.. Visual perception for the 3D recognition of geometric pieces in robotic manipulation. International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 83, pp. 1999 - 2013. 2016. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1007/s00170-015-7708-8
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 3

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.209

Posición de publicación: 25

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 60

- 28** Sempere, A.; Serna-León, A.; Gil, P.; Puente, S.T.; Torres, F.. Control and guidance of low-cost robots via gesture perception for monitoring activities in the home. *Sensors*. 12, pp. 31268 - 31292. 2015. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s151229853

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Revista dentro del 25%: Sí

Num. revistas en cat.: 56

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.033

Posición de publicación: 12

- 29** Pomares, J.; Jara, C. A.; Pérez, J.; Torres, F.. Direct Visual Servoing Framework based on OptimalControl for Redundant Joint Structures. *International Journal of Precision Engineering and Manufacturing*. 16, pp. 267 - 274. 2015. ISSN 2234-7593

DOI: 10.1007/s12541-015-0035-z

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 4

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MANUFACTURING

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 42

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.075

Posición de publicación: 29

- 30** Gil, P; Mateo, C.M; Torres, F. 3D Visual Sensing of Human Hand for Remote Operation of a Robotic Hand. *International Journal of Advanced Robotic Systems*. 11, pp. 1 - 13. 2014. ISSN 1729-8806

DOI: 10.5772/57525

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 23

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.526

Posición de publicación: 20

- 31** García, G.J.; Jara, C.A.; Pomares, J.; Alabdo, A.; Poggi, L.M.; Torres, F.. A Survey on FPGA-Based Sensor Systems: Towards Intelligent and Reconfigurable Low-Power Sensors for Computer Vision, Control and Signal Processing. *Sensors*. 14, pp. 6247 - 6278. 2014. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s140406247

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 4

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Revista dentro del 25%: Sí

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.245

Posición de publicación: 10

Num. revistas en cat.: 56

- 32** Jara, C. A.; Pomares, J.; Candelas, F. A.; Torres, F.. Control Framework for Dexterous Manipulation Using Dynamic Visual Servoing and Tactile Sensors' Feedback. *Sensors*. 14, pp. 1787 - 1804. 2014. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s140101787
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.245
Posición de publicación: 10
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 56
- 33** Pomares, J.; Perea, I.; Torres, F.. Dynamic visual servoing with chaos control for redundant robots. *Ieee-Asme Transactions on Mechatronics*. 19, pp. 423 - 431. 2014. ISSN 1083-4435
DOI: 10.1109/TMECH.2013.2243160
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.427
Posición de publicación: 3
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 58
- 34** Pomares, J.; Perea, I.; Jara, C. A.; García, G. J.; Torres, F.. Dynamic visual servo control of a 4-axis joint tool to track image trajectories during machining complex shapes. *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*. 29, pp. 261 - 270. 2013. ISSN 0736-5845
DOI: 10.1016/j.rcim.2013.01.008
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.839
Posición de publicación: 9
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MANUFACTURING
Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 39
- 35** Corrales, J.A; Torres, F.; Perdereau, V.. Finger Readjustment Algorithm for Object Manipulation Based on Tactile Information. *International Journal of Advanced Robotic Systems*. 10, pp. 1 - 9. 2013. ISSN 1729-8806
DOI: 10.5772/53561
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.497
Posición de publicación: 18
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 21
- 36** Jara, C. A.; Candelas, F. A.; Pomares, J.; Torres, F.. Java Software Platform for the Development of Advanced Robotic Virtual Laboratories. *Computer Applications in Engineering Education*. 21, pp. E14 - E30. 2013. ISSN 1061-3773

DOI: 10.1002/cae.20542

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.449

Posición de publicación: 97

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 102

- 37** De la Torre, L.; Heradio, R.; Jara, C. A.; Sanchez, J.; Dormido, S.; Torres, F.; Candelas F. A.. Providing Collaborative Support to Virtual and Remote Laboratories. IEEE Transactions on Learning Technologies. 6, pp. 312 - 323. 2013. ISSN 1939-1382

DOI: 10.1109/TLT.2013.20

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 2

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.220

Posición de publicación: 51

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Social Sciences Edition - EDUCATION & EDUCATIONAL RESEARCH

Revista dentro del 25%: Sí

Num. revistas en cat.: 219

- 38** Gil, P.; Candelas, F.G.; Jara, C.A.; García, G.J.; Torres, F.. Web-Based OERs in Computer Networks. International Journal of Engineering Education. 29, pp. 1537 - 1550. 2013. ISSN 0949-149X

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.360

Posición de publicación: 74

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 87

- 39** Jara, C.A.; Esquembre, F.; Wolfgang, C.; Candelas, F.A.; Torres, F.; Dormido, S.. A new 3D visualization Java framework based on physics principles. Computer Physics Communications. 183, pp. 231 - 244. 2012. ISSN 0010-4655

DOI: 10.1016/j.cpc.2011.08.007

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.078

Posición de publicación: 13

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

Revista dentro del 25%: Sí

Num. revistas en cat.: 100

- 40** Corrales, J. A.; García, G. J.; Torres, F.; Perdereau, V.. Cooperative Tasks between Humans and Robots in Industrial Environments. International Journal of Advanced Robotic Systems. 9, pp. 1 - 10. 2012. ISSN 1729-8806

DOI: 10.5772/50988

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Índice de impacto: 0.821
Posición de publicación: 14

Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 21

- 41** Pomares, J.; García, G. J.; Perea, I.; Jara, C.; Torres, F.. Reference Virtual Camera: An approach to guide several manipulator robots using only one camera. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. 9, pp. 314 - 323. 2012. ISSN 1697-7912

DOI: 10.1016/j.riai.2012.05.004
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 5

Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Índice de impacto: 0.375
Posición de publicación: 52

Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 59

- 42** Jara, C.A.; Candelas, F. A.; Torres, F.; Dormido, S.; Esquembre, F.. Synchronous collaboration of virtual and remote laboratories. Computer Applications in Engineering Education. 20, pp. 124 - 136. 2012. ISSN 1061-3773

DOI: 10.1002/cae.20380
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

Índice de impacto: 0.333
Posición de publicación: 97

Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 100

- 43** Pomares, J.; Perea, I.; García, G. J.; Jara, C. A.; Corrales, J. A.; Torres, F.. A Multi-Sensorial Hybrid Control for Robotic Manipulation in Human-Robot Workspaces. Sensors. 11, pp. 9839 - 9862. 2011. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s111009839
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 6

Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Índice de impacto: 1.739
Posición de publicación: 14

Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 58

- 44** Vargas, H.; Sánchez, J.; Jara, C.A.; Torres, F.; Dormido, S. Candelas, F.A.. A Network of Automatic Control Web-Based Laboratories. IEEE Transactions on Learning Technologies. 4, pp. 197 - 208. 2011. ISSN 1939-1382

DOI: 10.1109/TLT.2010.35
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Social Sciences Edition - EDUCATION & EDUCATIONAL RESEARCH

Índice de impacto: 0.823
Posición de publicación: 85

Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 206

- 45** Paya, L.; Reinoso, O.; Torres, F.; Puente, S.T.. A Web-based Platform for Remote Interaction with Mobile Robots in Higher Education. *International Journal of Engineering Education*. 27, pp. 266 - 283. 2011. ISSN 0949-149X
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.418
Posición de publicación: 60
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 90
- 46** Pomares, J.; Corrales, J. A.; Garcia, G. J.; Torres, F.. Direct Visual Servoing to Track Trajectories in Human-Robot Cooperation. *International Journal of Advanced Robotic Systems*. 8, pp. 129 - 138. 2011. ISSN 1729-8806
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.375
Posición de publicación: 16
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 19
- 47** Jara, C. A.; Candelas, F. A.; Gil, P.; Torres, F.; Esquembre, F.; Dormido, S.. Ejs+EjsRL: An interactive tool for industrial robots simulation, Computer Vision and remote operation. *Robotics and Autonomous Systems*. 59, pp. 389 - 401. 2011. ISSN 0921-8890
DOI: 10.1016/j.robot.2011.02.002
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.056
Posición de publicación: 26
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 58
- 48** Jara, C. A.; Candelas, F. A.; Puente, S. T.; Torres, F.. Hands-On Experiences of Undergraduate Students in Automatics and Robotics using a Virtual and Remote Laboratory. *Computers & Education*. 57, pp. 2451 - 2461. 2011. ISSN 0360-1315
DOI: 10.1016/j.compedu.2011.07.003
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.621
Posición de publicación: 15
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS
Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 99
- 49** Corrales, J.A.; Candelas, F. A.; Torres, F.. Safe human-robot interaction based on dynamic sphere-swept line bounding volumes. *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*. 27, pp. 177 - 185. 2011. ISSN 0736-5845
DOI: 10.1016/j.rcim.2010.07.005
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Índice de impacto: 1.173
Posición de publicación: 9

Categoría: Science Edition - ENGINEERING,
MANUFACTURING
Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 37

- 50** S. T. Puente; F. Torres; O. Reinoso; L. Paya. Disassembly planning strategies for automatic material removal. International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 46, pp. 339 - 350. 2010. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1007/s00170-009-2093-9

Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2

Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - AUTOMATION &
CONTROL SYSTEMS

Índice de impacto: 1.071
Posición de publicación: 28

Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 60

- 51** J. Pomares; F. A. Candelas; F. Torres; J. A. Corrales; G. J. García. Safe human-robot cooperation based on an adaptive time-independent image path tracker. International Journal of Innovative Computing, Information and Control (IJICIC). 6, pp. 3819 - 3842. 2010. ISSN 1349-4198

DOI: 10.1016/j.rcim.2010.07.005
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - AUTOMATION &
CONTROL SYSTEMS

Índice de impacto: 1.667
Posición de publicación: 12

Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 60

- 52** Corrales, J. A.; Candelas, F. A.; Torres, F.. Sensor data integration for indoor human tracking. Robotics and Autonomous Systems. 58, pp. 931 - 939. 2010. ISSN 0921-8890

DOI: 10.1016/j.robot.2010.05.001
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - AUTOMATION &
CONTROL SYSTEMS

Índice de impacto: 1.313
Posición de publicación: 24

Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 60

- 53** Pomares, J.; Gil, P.; Torres, F.. Visual Control of Robots Using Range Images. Sensors. 10, pp. 7303 - 7322. 2010. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s100807303
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS &
INSTRUMENTATION

Índice de impacto: 1.774
Posición de publicación: 14

Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 61

- 54** Gil, P; Pomares, J; Puente, S.T; Candelas, F.A; García, G.J; Corrales, J.A; Torres, F. A cooperative robotic system based on multiple sensors to construct metallic structures. International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 45, pp. 616 - 630. 2009. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1007/s00170-009-1997-8
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 7
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.128
Posición de publicación: 28
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 59
- 55** F. Torres; S.T. Puente; C. Díaz. Automatic cooperative disassembly robotic system: Task planner to distribute tasks among robots. Control Engineering Practice. 17, pp. 112 - 121. 2009. ISSN 0967-0661
DOI: 10.1016/j.conengprac.2008.05.013
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.943
Posición de publicación: 12
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 59
- 56** García, G. J.; Pomares, J.; Torres, F.. Automatic robotic tasks in unstructured environments using an image path tracker. Control Engineering Practice. 17, pp. 597 - 608. 2009. ISSN 0967-0661
DOI: 10.1016/j.conengprac.2008.10.004
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.943
Posición de publicación: 12
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 59
- 57** Jara; C.A; Candelas; F.A; Torres; F; Dormido; S; Esquembre; F; Reinoso; O.. Real time collaboration of virtual laboratories through the Internet. Computers & Education. 52, pp. 126 - 140. 2009. ISSN 0360-1315
DOI: 10.1016/j.compedu.2008.07.007
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.059
Posición de publicación: 20
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS
Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 95
- 58** Garcia, G. J.; Corrales, J. A.; Pomares, J.; Torres, F.. Survey of Visual and Force/Tactile Control of Robots for Physical Interaction in Spain. Sensors. 9, pp. 9689 - 9733. 2009. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s91209689
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.146

Posición de publicación: 11

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Revista dentro del 25%: Sí

Num. revistas en cat.: 58

- 59** Pomares, J; Gil, P; Corrales, J.A.; García G.J; Puente, S.T; Torres, F. Using visual and force information in robot-robot cooperation to build metallic structures. Journal of Automation, Mobile, Robotics & Intelligent Systems. 3, pp. 96 - 101. 2009. ISSN 1897-8649

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 6

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

- 60** Jara; C.A; Candelas; F.A; Torres; F.. An advanced interactive interface for Robotics e-learning. International Journal of Online Engineering (IJOE). 4, pp. 17 - 25. 2008. ISSN 1861-2121

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

- 61** Pomares, J; Gil, P; García, G.J; Sebastián, J.M; Torres, F.. Improving detection of surface discontinuities in visual-force control systems. Image and Vision Computing. 26, pp. 1435 - 1447. 2008. ISSN 0262-8856

DOI: 10.1016/j.imavis.2008.01.007

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 4

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 84

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.496

Posición de publicación: 26

- 62** J. Pomares; G. J. García; F. Torres.. A Robust Approach to Control Robot Manipulators by Fusing Visual and Force Information. Journal of Intelligent & Robotic Systems. 48, pp. 437 - 456. 2007. ISSN 0921-0296

DOI: 10.1007/s10846-006-9106-9

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 13

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.459

Posición de publicación: 10

- 63** Gil, P; Pomares, J.; Puente, S.; Diaz, C.; Candelas, F.; Torres, F.. Flexible multi-sensorial system for automatic disassembly using cooperative robots. International Journal of Computer Integrated Manufacturing. 20, pp. 757 - 772. 2007. ISSN 0951-192X

DOI: 10.1080/09511920601143169

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 5

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

Revista dentro del 25%: No

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.297

Posición de publicación: 84

Num. revistas en cat.: 92

- 64** J. Pomares; G. J. García; L. Payá; F. Torres. Adaptive visual servoing and force control fusion to track surfaces. WSEAS Transactions on Systems. 5, pp. 25 - 32. 2006. ISSN 1109-2777
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 3 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
- 65** Ortíz, F; Torres, F. Automatic detection and elimination of specular reflectance in color images by means of MS diagram and vector connected filters. IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics. Part C, Applications and Reviews. 36, pp. 681 - 687. 2006. ISSN 1094-6977
DOI: 10.1109/TSMCC.2005.855424 **Tipo de soporte:** Revista
Tipo de producción: Artículo científico **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Posición de firma: 2 **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Revista dentro del 25%:** No
Índice de impacto: 0.885 **Num. revistas en cat.:** 87
Posición de publicación: 41
- 66** P. Gil; F. Torres; F. G. Ortiz; O. Reinoso. Detection of partial occlusions of assembled components to simplify the disassembly tasks. International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 30, pp. 530 - 539. 2006. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1007/s00170-005-0055-4 **Tipo de soporte:** Revista
Tipo de producción: Artículo científico **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Posición de firma: 2 **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Revista dentro del 25%:** No
Índice de impacto: 0.418 **Num. revistas en cat.:** 51
Posición de publicación: 37
- 67** Torres, F; Candelas, F.A.; Puente, S.T.; Pomares, J.; Gil, P.; Ortíz, F.. Experiences with Virtual Environment and Remote Laboratory for Teaching and Learning Robotics at the University of Alicante. International Journal of Engineering Education. 22, pp. 766 - 776. 2006. ISSN 0949-149X
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 1 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY
Índice de impacto: 0.355 **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 47 **Num. revistas en cat.:** 67
- 68** Torres, F; Puente, S. Intelligent disassembly in the demanufacturing process. International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 30, pp. 479 - 480. 2006. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1007/s00170-005-0040-y **Tipo de soporte:** Revista
Tipo de producción: Artículo científico **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Posición de firma: 1
- Fuente de impacto:** WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.418
Posición de publicación: 37

Categoría: Science Edition - AUTOMATION &
CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 51

- 69** F. Ortiz; F. Torres; P.Gil. A Comparative Study of Highlights Detection and Elimination by Color Morphology and Polar Color Models. Lecture Notes in Computer Science. 3523, pp. 295 - 302. 2005. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
- 70** Ortiz, F; Torres, F.. A New Inpainting Method for Highlights Elimination by Colour Morphology. Lecture Notes in Computer Science. 3687, pp. 368 - 376. 2005. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
- 71** S. Dormido, F. Torres. Aplicación de las TICs a la educación en automática. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. 2, pp. 3 - 7. 2005. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
- 72** Ortiz, F.; Torres, F.; Gil, P.. Elimination of Specular Reflection in Color Images by Vector Morphology and Polar Color Models. GESTS International Transaction on Computer Science and Engineering. 1, pp. 95 - 106. 2005. ISSN 1738-6438
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista sin comité externo evaluador de admisión
- 73** F. A. Candelas; S. T. Puente; F. Torres; V. Segarra; J. Navarrete. Flexible system for simulating and tele-operating robots through the internet. Journal of Robotic Systems. 22, pp. 157 - 166. 2005. ISSN 0741-2223
DOI: 10.1002/rob.20056
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.317
Posición de publicación: 9
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista sin comité externo evaluador de admisión
Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 11
- 74** F. A. Candelas; S. T. Puente; F. Torres; V. Segarra; J. Navarrete. Flexible system for simulating and tele-operating robots through the internet. Journal of Robotic Systems. 22, pp. 157 - 166. 2005. ISSN 0741-2223
DOI: 10.1002/rob.20056
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.317
Posición de publicación: 9
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista sin comité externo evaluador de admisión
Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 11

- 75** Ortiz, F.; Puente, S.; Torres, F.. Mathematical Morphology and Binary Geodesy for Robot Navigation Planning. Lecture Notes in Computer Science. 3686, pp. 118 - 126. 2005. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
- 76** Ortiz, F.; Puente, S.; Torres, F.. Mathematical Morphology and Binary Geodesy for Robot Navigation Planning. Lecture Notes in Computer Science. 3686, pp. 118 - 126. 2005. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
- 77** J. Pomares, F. Torres. Movement-Flow-Based Visual Servoing and Force Control Fusion for Manipulation Tasks in Unstructured Environments?. IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics. Part C, Applications and Reviews. 35, pp. 4 - 15. 2005. ISSN 1094-6977
DOI: 10.1109/TSMCC.2004.840045
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, CYBERNETICS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 18
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.706
Posición de publicación: 7
- 78** F. Ortiz; F. Torres; F. Candelas. Real-Time Elimination of Specular Reflectance in Color Images by 2D Histogram and Mathematical Morphology. Journal of Imaging Science and Technology. 49, pp. 220 - 229. 2005. ISSN 8750-9237
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista sin comité externo evaluador de admisión
Categoría: Science Edition - IMAGING SCIENCE & PHOTOGRAPHIC TECHNOLOGY
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 12
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.522
Posición de publicación: 8
- 79** Torres, F; Gil, P; Puente, ST; Pomares, J; Aracil, R.. Automatic PC disassembly for component recovery. International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 23, pp. 39 - 46. 2004. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1007/s00170-003-1590-5
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Num. revistas en cat.: 46
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.352
Posición de publicación: 31
- 80** J. Pomares, F. Torres. Control Visual Basado en Flujo de Movimiento para el Seguimiento de Trayectorias con Oclusiones. IEEE América Latina. 2, 2004. ISSN 1548-0992
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

- 81** F.ortiz; F.Torres; P.Gil. Gaussian noise elimination in colour images by vector-conncetd filters. International Conference on Pattern Recognition. 17, pp. 807 - 810. 2004. ISSN 1051-4651
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista sin comité externo evaluador de admisión
- 82** F.A.Candelas; F.Torres; P.Gil; F.Ortiz; S.Puente; J.Pomares. Laboratorio virtual remoto para robótica y evaluación de si impacto en la docencia. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. 1, pp. 49 - 58. 2004. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
- 83** Ortíz, F.G.; Torres, F.. Vectorial morphological reconstruction for brightness elimination in colour images. Real-Time Imaging. 10, pp. 379 - 387. 2004. ISSN 1077-2014
DOI: 10.1016/j.rti.2004.10.002
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.455
Posición de publicación: 57
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, SOFTWARE ENGINEERING
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 76
- 84** J. Pomares; S. T. Puente; F. Torres; F. A. Candelas; P. Gil. Virtual disassembly of products based on geometric models. Computers in Industry. 55, pp. 1 - 14. 2004. ISSN 0166-3615
DOI: 10.1016/j.compind.2004.03.001
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.690
Posición de publicación: 42
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 83
- 85** Candelas, F.A.; Puente, S.T.; Torres, F.; Ortiz, F.G.; Gil, P.; Pomares, J.. A Virtual Laboratory for Teaching Robotics.International Journal of Engineering Education. 19, pp. 363 - 370. 2003. ISSN 0949-149X
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.244
Posición de publicación: 44
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 63
- 86** Torres, F; Angulo, J; Ortíz, F.. Automatic detection of specular reflectance in colour images using the MS diagram.Lecture Notes in Computer Science. 2756, pp. 132 - 139. 2003. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

- 87** Torres, F.; Puente, S.; Aracil, R.. Disassembly planning based on precedence relations among assemblies. International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 21, pp. 317 - 327. 2003. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1007/s001700300037
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.446
Posición de publicación: 29
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 47
- 88** Candelas, F.A.; Torres, F.; Gil, P.; Puente, S.. Static scheduling with interruption costs for computer vision applications. Lecture Notes in Computer Science. 2565, pp. 509 - 522. 2003. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
- 89** Torres, F.; Jiménez, L.M.; Candelas, F.A.; Azorín, J.M.; Agulló, R.J.. Automatic Inspection for Phase Shift Reflection Defects in Aluminium Web Production. Journal of Intelligent Manufacturing. 13, pp. 151 - 156. 2002. ISSN 0956-5515
DOI: 10.1023/A:1015708604169
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.551
Posición de publicación: 9
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MANUFACTURING
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 35
- 90** Ortiz-Zamora, F.; Torres, F.; De Juan, E.; Cuenca-Navarro, N.. Colour Mathematical Morphology for Neural Image Analysis. Real-Time Imaging. 8, pp. 455 - 465. 2002. ISSN 1077-2014
DOI: 10.1006/rtim.2002.0288
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.230
Posición de publicación: 63
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 69
- 91** Vicente, A.; Gil, P.; Reinoso, O.; Torres, F.. Objects Recognition by means of projective invariants considering corner-points. Journal of WSCG. 10, pp. 129 - 135. 2002. ISSN 1213-6972
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
- 92** Fernández, C.; Torres, F.; Puente, S.. SASEPA: Simultaneous Allocation and Scheduling with Exclusion and Precedence relations Algorithm. Lecture Notes in Computer Science. 2328, pp. 65 - 70. 2002. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

- 93** Reinoso, O.; Sebastián, J.M.; Aracil, R.; Torres, F.. Morphological operations with subpixel resolution on digital images. *Machine Graphics & Vision*. 10, pp. 89 - 102. 2001. ISSN 1230-0535
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
- 94** F. Torres; FA Candelas; ST Puente; FG Ortíz. Graph models applied to specification, simulation, allocation, and scheduling of real-time computer vision applications. *INTERNATIONAL JOURNAL OF IMAGING SYSTEMS AND TECHNOLOGY*. 11 - 5, pp. 287 - 291. WILEY-BLACKWELL, COMMERCE PLACE, 350 MAIN ST, MALDEN 02148, MA USA, 2000. ISSN 0899-9457
DOI: 10.1002/ima.1014
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.495
Posición de publicación: 102
Tipo de soporte: Revista
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 204
- 95** Torres, F.; Candelas, F.A.; Puente, S.T.; Otros. Simulation and Scheduling of Real-Time Computer Vision Algorithms. *Lecture Notes in Computer Science*. pp. 98 - 114. 1999. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
- 96** Torres, F.; Sebastian, J. M.; Aracil, R.; Jimenez, L. M.; Reinoso, O.. Automated real-time visual inspection system for high- resolution superimposed printings. *Image and Vision Computing*. 16, pp. 947 - 958. 1998. ISSN 0262-8856
DOI: 10.1016/S0262-8856(98)00059-6
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.431
Posición de publicación: 31
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 62
- 97** Torres, F.; Santiago T. Puente; Andrés Úbeda. *Assistance Robotics and Biosensors*. pp. 1 - 191. Office MDPI AG, 2018. ISBN 978-3-03897-395-9
Tipo de producción: Libro o monografía científica
Posición de firma: 1
Nº total de autores: 3
Tipo de soporte: Libro
Grado de contribución: Editor/a o coeditor/a
- 98** O. Reinoso; J.M. Sebastián; F. Torres; R. Aracil. *Control de Sistemas Discretos*. pp. 1 - 331. Comunidad de Madrid(España): McGraw-Hill Interamericana de España, 2004. ISBN 84-481-4204-7
Tipo de producción: Libro o monografía científica
Posición de firma: 1
Tipo de soporte: Libro
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de libro completo

- 99** Torres, F.; Candelas, F.A.; Puente, S.T.. Sistemas para la Transmisión de Datos.pp. 1 - 150. Universidad de Alicante, 2001. ISBN 84-7908-648-3
Tipo de producción: Libro o monografía científica
Posición de firma: 1
Tipo de soporte: Libro
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de libro completo
- 100** Torres, F.; Candelas, F.A.; Puente, S.T.. Sistemas para la Transmisión de Datos.pp. 1 - 150. Comunidad Valenciana(España): Universitat d'Alacant, 1999. ISBN 84-7908-505-3
Tipo de producción: Libro o monografía científica
Posición de firma: 1
Tipo de soporte: Libro
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de libro completo
- 101** Torres, F.. Sistemas para la Transmisión de Datos (1996). pp. 1 - 101. Comunidad Valenciana(España): Universitat d'Alacant, 1996. ISBN 84-7908-262-3
Tipo de producción: Libro o monografía científica
Posición de firma: 1
Tipo de soporte: Libro
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de libro completo
- 102** Torres, F.; Pomares, J.; Gil, P.; Puente, S.T.; Aracil, R.. Robots y Sistemas Sensoriales.pp. 1 - 444. Prentice-Hall, 2002. ISBN 84-205-3574-5
Tipo de producción: Libro de divulgación
Posición de firma: 1
Tipo de soporte: Libro
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de libro completo

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** Robust Single Object Tracking and Following by Fusion Strategy
Nombre del congreso: 9th Int20th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2023)
Tipo evento: Congreso
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Roma, Emilia-Romagna, Italia
Fecha de celebración: 13/11/2023
Fecha de finalización: 22/09/2023
Entidad organizadora: Institute for Systems and Technologies of Information, Control and Communication (INSTICC)
Con comité de admisión ext.: Sí
Forma de contribución: Artículo científico
Alejandro Olivas Gonzalez; Miguel Ángel Muñoz; Edison P velasco; Fernando Torres Medina. "Robust Single Object Tracking and Following by Fusion Strategy". pp. 624 - 631. SciTePress, 15/11/2023. Disponible en Internet en: <<https://www.scitepress.org/Link.aspx?doi=10.5220/0012178900003543>>. ISSN 2184-2809, ISBN 978-989-758-670-5
DOI: 10.5220/0012178900003543
- 2** **Título del trabajo:** Detection of Trafficable Areas in Outdoors with a Downward Looking 2D LiDAR
Nombre del congreso: 9th International Conference on Sensors and Electronic Instrumentation Advances
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Funchal-Madeira, Região Autónoma da Madeira, Portugal
Fecha de celebración: 20/09/2023

Fecha de finalización: 22/09/2023

Entidad organizadora: International Frequency Sensor Association (IFSA)

Alejandro Olivas Gonzalez; Fernando Torres Medina. "Detection of Trafficable Areas in Outdoors with a Downward Looking 2D LiDAR". pp. 9 - 11. ISBN 978-84-09-53746-4

3 Título del trabajo: Tracker-fusion Strategy for Robust Pedestrian Following

Nombre del congreso: 28th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation (ETFA)

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Sinaia, Rumanía

Fecha de celebración: 12/09/2023

Fecha de finalización: 15/09/2023

Entidad organizadora: IEEE IES Technical Committee on Factory Automation

Alejandro Olivas Gonzalez; Miguel Ángel Muñoz bañón; Edison Velasco Sanchez; Fernando Torres Medina. "Robotic workcell for sole grasping in footwear manufacturing". ISBN 979-8-3503-3991-8

DOI: 10.1109/ETFA54631.2023.10275655

4 Título del trabajo: Detección de áreas transitables en entornos no estructurados mediante un LIDAR 2D

Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica y Bioingeniería 2023

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Fecha de celebración: 14/06/2023

Fecha de finalización: 16/06/2023

Entidad organizadora: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC

Alejandro Olivas Gonzalez; Fernando Torres Medina. "Detección de áreas transitables en entornos no estructurados mediante un LIDAR 2D". En: JORNADAS NACIONALES DE ROBÓTICA Y BIOINGENIERÍA. pp. 73 - 78. 2023. ISBN 978-84-09-51892-0

DOI: 10.20868/UPM.book.74896

5 Título del trabajo: Desarrollos en BLUE para Manipulación Móvil en Entornos Exteriores No Estructurado

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Logroño, España

Fecha de celebración: 07/09/2022

Fecha de finalización: 09/09/2022

Entidad organizadora: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC

Castaño, J; Paez-Ubieta, I; Muñoz, MA; Velasco, E; Candelas, FA; Puente, ST; Gil, P.; Torres, F. "Desarrollos en BLUE para Manipulación Móvil en Entornos Exteriores No Estructurado". En: Actas del XLIII Jornadas de Automática. pp. 851 - 857. -, ISBN 978-84-9749-841-8

DOI: 0.17979/spudc.9788497498418.0851

6 Título del trabajo: Fusión de Odometría LiDAR y GNSS Mediante Transformaciones Relativas

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Logroño, España

Fecha de celebración: 07/09/2022

Fecha de finalización: 09/09/2022

Entidad organizadora: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC

Muñoz, MA; Velasco Sanchez, E; Candelas F.A.; Torres, F."Fusión de Odometría LiDAR y GNSS Mediante Transformaciones Relativas". En: Actas del XLIII Jornadas de Automática. pp. 792 - 797. -, ISBN 978-84-9749-841-8

DOI: 0.17979/spudc.9788497498418.00792

7 Título del trabajo: Overview and future trends of control education

Nombre del congreso: 13th IFAC Symposium on Advances in Control Education

Ciudad de celebración: Hamburg Bergedorf, Alemania

Fecha de celebración: 24/07/2022

Fecha de finalización: 27/07/2022

Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control (IFAC)

David Muñoz; Manuel Dominguez; Fabio Gomez-Estern; Oscar Reinoso; Fernando Torres; Sebastián Dormido. "Overview and future trends of control education". 55 - 17, pp. 79 - 84. IFAC paper On-Line, ISSN 2405-8963

DOI: 10.1016/j.ifacol.2022.09.228

8 Título del trabajo: Detection and Classification of Obstacles Using a 2D LiDAR Sensor

Nombre del congreso: ALLSENSORS 2020 : The Fifth International Conference on Advances in Sensors, Actuators, Metering and Sensing

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Valencia, España

Fecha de celebración: 21/11/2020

Fecha de finalización: 21/11/2020

Entidad organizadora: International Academy, Research, and Industry Association (IARIA)

Alejandro Olivas González; Fernando Torres Medina. "Detection and Classification of Obstacles Using a 2D LiDAR Sensor". pp. 63 - 66. ISSN 2519-836X, ISBN 978-1-61208-766-5

9 Título del trabajo: Robotic workcell for sole grasping in footwear manufacturing

Nombre del congreso: 25th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Viena, Austria

Fecha de celebración: 08/09/2020

Fecha de finalización: 11/09/2020

Entidad organizadora: IEEE IES Technical Committee on Factory Automation

Oliver, G.; Gil, P."Robotic workcell for sole grasping in footwear manufacturing".

10 Título del trabajo: Introduction of Robotics in the First Year of Engineering through the Design, Construction and Competition of Robots

Nombre del congreso: 24th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Zaragoza, España

Fecha de celebración: 10/09/2019

Fecha de finalización: 13/09/2019

Entidad organizadora: IEEE IES Technical Committee on Factory Automation

Francisco Candelas Herías; Fernando Torres Medina; Santiago Puente Méndez; Iván del Pino Bastida; Miguel Ángel Muñoz Bañón. "Introduction of Robotics in the First Year of Engineering through the Design, Construction and Competition of Robots".

- 11 Título del trabajo:** vision2tactile: Feeling Touch by Sight
Nombre del congreso: Workshop on Closing the Reality Gap in Sim2real Transfer for Robotic Manipulation
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Friburgo, Alemania
Fecha de celebración: 23/06/2019
Fecha de finalización: 23/06/2019
Entidad organizadora: Robotics Science and Systems
Zapata-Impata, B.S.; Gil, P.; Torres, F."vision2tactile: Feeling Touch by Sight". Disponible en Internet en: <<https://sim2real.github.io/>>.
- 12 Título del trabajo:** Avances en BLUE: Robot para la Localización en Entornos No Estructurados
Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 13/06/2019
Fecha de finalización: 14/06/2109
Entidad organizadora: CEA-IFAC
Muñoz-Bañón, M. Á.; del Pino, I.; Gil, P.; Candelas, F.A.; Torres, F.; Torres, F."Avances en BLUE: Robot para la Localización en Entornos No Estructurados". ISBN 978-84-09-12133-5
- 13 Título del trabajo:** Predicción de la estabilidad en tareas de agarre robótico con información táctil
Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 13/06/2019
Fecha de finalización: 14/06/2109
Entidad organizadora: CEA-IFAC
Zapata-Impata, B.S; Gil, P.; Torres, F."Predicción de la estabilidad en tareas de agarre robótico con información táctil". ISBN 978-84-09-12133-5
- 14 Título del trabajo:** 3DCNN Peformance in Hand Gesture Recognition Applied to Robot Arm Interaction
Nombre del congreso: 8th International Conference on Pattern Recognition Applications and Methods (ICPRAM 2019)
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Praga, República Checa
Fecha de celebración: 19/02/2019
Fecha de finalización: 21/02/2019
Entidad organizadora: INSTICC
Castro-Vargas, J.; Zapata-Impata, B.S.; Gil, P.; Garcia-Rodriguez, J.; Torres F."3DCNN Peformance in Hand Gesture Recognition Applied to Robot Arm Interaction". Disponible en Internet en: <<http://www.scitepress.org/PublicationsDetail.aspx?ID=daE5UaMoRY8=&t=1>>.
- 15 Título del trabajo:** Evaluation of hand-grip features using low-cost electromyography
Nombre del congreso: 4th International Conference on NeuroRehabilitation (ICNR2018)
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Pisa, Italia
Fecha de celebración: 16/10/2018
Jover, A.; Marti?, G.; Fernando Torres Medina; Puente, S.T.; U?beda, A.ISBN 978-3-030-01844-3
- 16 Título del trabajo:** Non-Matrix Tactile Sensors: How Can Be Exploited Their Local Connectivity For Predicting Grasp Stability?
Nombre del congreso: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Fecha de celebración: 01/10/2018

Entidad organizadora: IEEE

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Brayan S. Zapata Impata; Pablo Gil; Fernando Torres Medina.

- 17 Título del trabajo:** CLEAR. Un Módulo para la Robotización de Máquinas Ackermann
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Badajoz, España
Fecha de celebración: 05/09/2018
Saúl Cova-Rocamora; Iván del Pino; Miguel Á. Muñoz-Bañón; Miguel Á. Contreras; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "CLEAR. Un Módulo para la Robotización de Máquinas Ackermann". En: Actas del XXXIX Jornadas de Automática. -,
- 18 Título del trabajo:** CONTROL DE LA MANO ALLEGRO USANDO SMARTPHONES
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Badajoz, España
Fecha de celebración: 05/09/2018
Luci#769; a Mas Lillo, Santiago T. Puente, Fernando Torres, Francisco A. Candelas. "CONTROL DE LA MANO ALLEGRO USANDO SMARTPHONES". En: Actas del XXXIX Jornadas de Automática. -,
- 19 Título del trabajo:** INTEGRACIÓN Y EVALUACIÓN DE UN SISTEMA RTK DE BAJO COSTE EN UN VEHÍCULO TERRESTRE NO TRIPULADO
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Badajoz, España
Fecha de celebración: 05/09/2018
Iván del Pino; Miguel A. Muñoz-Bañón; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "INTEGRACIÓN Y EVALUACIÓN DE UN SISTEMA RTK DE BAJO COSTE EN UN VEHÍCULO TERRESTRE NO TRIPULADO". En: Actas del XXXIX Jornadas de Automática. -,
- 20 Título del trabajo:** Implementación y Evaluación de un Esquema de Control Mioeléctrico ON/OFF Utilizando Hardware de Bajo Coste
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Badajoz, España
Fecha de celebración: 05/09/2018
López, J.M.; Martí, G.; Puente, S.T.; Candelas F.A.; Úbeda, A.; Torres, F. "Implementación y Evaluación de un Esquema de Control Mioeléctrico ON/OFF Utilizando Hardware de Bajo Coste". En: Actas del XXXIX Jornadas de Automática. -,
- 21 Título del trabajo:** Speed Estimation for Control of an Unmanned Ground Vehicle using Extremely Low Resolution Sensors
Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Oporto, Portugal

Fecha de celebración: 29/07/2018

Iván del Pino; Miguel Á. Muñoz-Bañón; Miguel Á. Contreras; Saúl Cova-Rocamora; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "Speed Estimation for Control of an Unmanned Ground Vehicle using Extremely Low Resolution Sensors". En: Proceedings of the 15th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics. -, ISBN 978-989-758-321-6

22 Título del trabajo: Proyecto BLUE: Robot para Localización en Entornos no Estructurados

Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Valladolid, España

Fecha de celebración: 14/06/2018

Miguel Á. Muñoz; Iván del Pino; Saúl Cova; Miguel Á. Contreras; Pablo Gil; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "Proyecto BLUE: Robot para Localización en Entornos no Estructurados". En: Proyecto BLUE: Robot para Localización en Entornos no Estructurados. -, ISBN 978-84-09-02877-1

23 Título del trabajo: Presenting BLUE: a roBot for Localization in Unstructured Environments

Nombre del congreso: 18th IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions (ICARSC 2018)

Tipo evento: Congreso

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Torres Vedras, Portugal

Fecha de celebración: 21/05/2018

Forma de contribución: Artículo científico

Iván Del Pino; Saúl Cova; Miguel A. Contreras; Francisco A. Candelas; Fernando Torres.

24 Título del trabajo: Electromechanical delay in the tibialis anterior muscle during time-varying ankle dorsiflexion

Nombre del congreso: 15th IEEE International Conference on Rehabilitation Robotics (ICORR 2017)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Londres, Reino Unido

Fecha de celebración: 17/07/2017

Fecha de finalización: 21/07/2017

Forma de contribución: Artículo científico

A. Ubeda; A. Del Vecchio; M. Sartori; S. T. Puente; F. Torres; J.M. Azorin; D. Farina. En: Proceedings of 15th IEEE International Conference on Rehabilitation Robotics (ICORR 2017).

25 Título del trabajo: e-Health: Biomedical instrumentation with Arduino

Nombre del congreso: 20th IFAC 2017 World Congress

Tipo evento: Congreso

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Toulouse, Francia

Fecha de celebración: 09/07/2017

Fecha de finalización: 14/07/2017

Entidad organizadora: IFAC World Congress on Automatic Control

Forma de contribución: Artículo científico

S.T. Puente; A. Ubeda; F. Torres. En: Proceedings of IFAC World Congress on Automatic Control.

- 26 Título del trabajo:** Sistema robótico multisensorial con manipulación dual para tareas asistenciales humano-robot
Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica 2017
Tipo evento: Jornada **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 08/06/2017
Fecha de finalización: 09/06/2017
Forma de contribución: Artículo científico
J. Pomares; P. Gil; F. Torres; F.A. Candelas; S.T. Puente; G.J. García; A. Alabdo; B. Zapata.
- 27 Título del trabajo:** GSHOT: a Global Descriptor from SHOT to Reduce Time and Space Requirements
Nombre del congreso: Eurographics Workshop on 3D Object Retrieval 2017
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Lyon, Francia
Fecha de celebración: 23/04/2017
Fecha de finalización: 24/04/2017
Forma de contribución: Artículo científico
C.M. Mateo; P. Gil; F. Torres. En: Proceedings of Eurographics Workshop on 3D Object Retrieval 2017.
- 28 Título del trabajo:** Oil Spill Detection using Segmentation based Approaches
Nombre del congreso: ICPRAM 2017 (6th International Conference on Pattern Recognition Applications and Methods)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Oporto, Portugal
Fecha de celebración: 24/02/2017
Fecha de finalización: 26/02/2017
Forma de contribución: Artículo científico
D. Mira; P. Gil; B. Alacid; F. Torres.
- 29 Título del trabajo:** DM-UAV: Dexterous Manipulation Unmanned Aerial Vehicle
Nombre del congreso: 9th International Conference on Agents and Artificial Intelligence
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Oporto, Portugal
Fecha de celebración: 24/01/2017
Fecha de finalización: 26/01/2017
A. Torres; F.A. Candelas; D. Mira; F. Torres. "Competition benchmarking to design and program mobile robots". En: Proceedings of 9th International Conference on Agents and Artificial Intelligence.
- 30 Título del trabajo:** Competition benchmarking to design and program mobile robots
Nombre del congreso: IEEE Conference on Control Applications
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Buenos Aires, Argentina
Fecha de celebración: 19/09/2016
F.A. Candelas; S.T. Puente; F. Torres. "Competition benchmarking to design and program mobile robots". En: Proceedings of 2016 IEEE Multiconference on Systems and Control. IEEE Press, ISBN 978-1-5090-0754-7

- 31 Título del trabajo:** CONTROL VISUAL DINÁMICO BASADO EN FPGA DE UN ROBOT MANIPULADOR DE 6 GRADOS DE LIBERTAD
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Alabdo, A.; Pérez, J.; Pomares, J.; García, G.J.; Torres, F."CONTROL VISUAL DINÁMICO BASADO EN FPGA DE UN ROBOT MANIPULADOR DE 6 GRADOS DE LIBERTAD". En: Actas de las XXXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-617-4298-1
- 32 Título del trabajo:** Control Táctil Adaptable para la manipulación de objetos deformables
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Delgado, A.; Jara, C.A.; Torres, F."Control Táctil Adaptable para la manipulación de objetos deformables". En: Actas de las XXXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-617-4298-1
- 33 Título del trabajo:** Estudio inicial de un vehículo autónomo marino de superficie
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Puente, S.T.; Torres, F.; Candelas, F.; Cano, C."Estudio inicial de un vehículo autónomo marino de superficie". En: Actas de las XXXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-617-4298-1
- 34 Título del trabajo:** Introducción a la robótica con actividades de construcción, programación y competición de robots
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Francisco A. Candelas; Fernando Torres; Santiago T. Puente. "Introducción a la robótica con actividades de construcción, programación y competición de robots". En: Actas de las XXXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-617-4298-1
- 35 Título del trabajo:** Técnicas de segmentación en imágenes SLAR para la detección de vertidos de hidrocarburos
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Mira, D.; Alacid, B.; Gil, P.; Torres, F."Técnicas de segmentación en imágenes SLAR para la detección de vertidos de hidrocarburos". En: Actas de las XXXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-617-4298-1

- 36 Título del trabajo:** Autonomous Surface Vessel based on a Low Cost Catamaran Design
Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Lisbon, Portugal
Fecha de celebración: 29/07/2016
Puente, S.; Candelas, F.; Torres, F.; Basalai, D."Autonomous Surface Vessel based on a Low Cost Catamaran Design". En: Proceedings of the 13th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2016). SciTePress - Science and Technology Publications, ISBN 978-989-758-198-4
- 37 Título del trabajo:** Enseñanza de Imagen y Video por Computador en el Grado de Multimedia
Nombre del congreso: JORNADAS DE REDES DE INVESTIGACIÓN EN DOCENCIA UNIVERSITARIA
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Universidad de Alicante, España
Fecha de celebración: 30/06/2016
Gil, P.; García, G.J.; Puente, S.T.; Mateo, C.M.; Mira, D.; Alacid, B.; Torres, F."Enseñanza de Imagen y Video por Computador en el Grado de Multimedia". En: Actas de las XIV Jornadas de Redes de Investigación en Docencia Universitaria. -, ISBN Por determinar
- 38 Título del trabajo:** Metodología de Análisis de Gestión de Caldiad en el Máster Universitario en Automática y Robótica
Nombre del congreso: JORNADAS DE REDES DE INVESTIGACIÓN EN DOCENCIA UNIVERSITARIA
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 30/06/2016
Pomares, J.; García, G.J.; Jara, C.A.; Torres, F.; Candelas, F.; Puente, S.T.; Gil, P.; Gil, J."Metodología de Análisis de Gestión de Caldiad en el Máster Universitario en Automática y Robótica". -,
- 39 Título del trabajo:** Visual/Tactile-based sensing strategy for grasping of planar non-rigid objects
Nombre del congreso: International symposium on robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Munich, Alemania
Fecha de celebración: 21/06/2016
Gil, P; Mateo, C.M.; Delgado, A.; Torres, F."Visual/Tactile-based sensing strategy for grasping of planar non-rigid objects". En: Proceedings de 47th International Symposium on Robotics (ISR2016). -,
- 40 Título del trabajo:** FPGA-based visual control of robot manipulators using dynamic perceptibility
Nombre del congreso: International Conference on ReConFigurable Computing and FPGAs (ReConFig)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Mexico City, México
Fecha de celebración: 07/12/2015
Pérez, J.; Alabdo, A.; García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F."FPGA-based visual control of robot manipulators using dynamic perceptibility". -,
- 41 Título del trabajo:** Control of Robot Fingers with Adaptable Tactile Servoing to Manipulate Deformable Objects
Nombre del congreso: Iberian Robotics Conference

Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Lisboa, Lisboa, Portugal

Fecha de celebración: 19/11/2015

Delgado, A.; Jara, C.A.; Torres, F.; Mateo C.M."Control of Robot Fingers with Adaptable Tactile Servoing to Manipulate Deformable Objects". En: Springer - Advances in Intelligent Systems and Computing Series. Springer,

42 Título del trabajo: Experiences on Using Arduino for Laboratory Experiments of Automatic Control and Robotics

Nombre del congreso: IFAC Workshop on Internet Based Control Education

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Brescia, Italia

Fecha de celebración: 04/11/2015

Candelas Herias, Francisco Andres; Garcia, Gabriel J.; Puente, Santiago T.; Pomares, Jorge; Jara, Carlos Alberto; Perez Alepuz, Javier; Mira, Damián; Torres, Fernando. "Experiences on Using Arduino for Laboratory Experiments of Automatic Control and Robotics". En: Proceedings IBCE2015. IFAC,

43 Título del trabajo: FPGA-based Framework for Dynamic Visual Servoing of Robot Manipulators

Nombre del congreso: IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: LUXEMBURGO, Luxemburgo

Fecha de celebración: 08/09/2015

A. Alabdo; J. Pérez; J. Pomares; G.J. Garcia; F. Torres. "FPGA-based Framework for Dynamic Visual Servoing of Robot Manipulators". -,

44 Título del trabajo: Detección automática de la zona ciega de un SLAR

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Bilbao, España

Fecha de celebración: 03/09/2015

Alacid, B.; Mira, D.; Gil, P.; Torres, F."Detección automática de la zona ciega de un SLAR". En: Actas de XXXVI Jornadas de Automática. -,

45 Título del trabajo: Detección de deformaciones 3d calculando esqueletos de curvatura

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Bilbao, España

Fecha de celebración: 03/09/2015

Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F."Detección de deformaciones 3d calculando esqueletos de curvatura". En: Actas de XXXVI Jornadas de Automática. -,

46 Título del trabajo: Estrategias de control basadas en información táctil para la manipulación de objetos deformables

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Bilbao, España

Fecha de celebración: 03/09/2015

Delgado, A.; Mira, D.; Jara, C.A.; Torres, F. "Estrategias de control basadas en información táctil para la manipulación de objetos deformables". En: Actas de XXXVI Jornadas de Automática. -,

47 Título del trabajo: ViSeC-Matlab: Una herramienta para el aprendizaje de sistemas de control visual sobre Matlab

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Bilbao, España

Fecha de celebración: 03/09/2015

Javier Pérez; Aiman Alabdo; Gabriel J. García; Jorge Pomares; Fernando Torres. "ViSeC-Matlab: Una herramienta para el aprendizaje de sistemas de control visual sobre Matlab". En: Actas de XXXVI Jornadas de Automática. -,

48 Título del trabajo: A tactile-based grasping strategy for deformable object's manipulation and deformability estimation

Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Colmar-Alsace, Francia

Fecha de celebración: 21/07/2015

Delgado, A.; Jara, C.A.; Mira, D.; Torres, F. "A tactile-based grasping strategy for deformable object's manipulation and deformability estimation". En: Proceedings of the 12th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics. -, ISBN 978-989-758-123-6

49 Título del trabajo: Analysis of Shapes to Measure Surfaces: An approach for detection of deformations

Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Colmar-Alsace, Francia

Fecha de celebración: 21/07/2015

Mateo, C.M.; Gil, P.; Mira, D.; Torres, F. "Analysis of Shapes to Measure Surfaces: An approach for detection of deformations". En: Proceedings of the 12th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics. -, ISBN 978-989-758-123-6

50 Título del trabajo: Study of dexterous robotic grasping for deformable objects manipulation

Nombre del congreso: Mediterranean Conference on Control and Automation

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Unión Europea

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Fecha de celebración: 16/06/2015

Mira, D.; Delgado, A.; Mateo, C.M.; Puente, S.T.; Candelas, F.A.; Torres, F. "Study of dexterous robotic grasping for deformable objects manipulation". -,

51 Título del trabajo: Optimal control for robot-hand manipulation of an object using dynamic visual servoing

Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Chicago (Illinois), Estados Unidos de América

Fecha de celebración: 14/09/2014

Jara, C. A.; Pomares, J.; Candelas, F. A.; Torres, F. "Optimal control for robot-hand manipulation of an object using dynamic visual servoing". En: Proceedings of IROS 2014. -,

- 52 Título del trabajo:** Arquitectura abierta de control visual directo sobre FPGA
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 03/09/2014
Alabdo, A.; García, G. J.; Pomares, J.; Torres, F. "Arquitectura abierta de control visual directo sobre FPGA". En: Actas de XXXV Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-697-0589-6
- 53 Título del trabajo:** Criterios para resolución de redundancia en control visual directo de manipuladores
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 03/09/2014
Pérez, J.; Pomares, J.; García G. J.; Jara, C. A.; Torres, F. "Criterios para resolución de redundancia en control visual directo de manipuladores". En: Actas de XXXV Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-697-0589-6
- 54 Título del trabajo:** Localización de objetos 3d con ambigüedad de vista en tareas de guiado robótico
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 03/09/2014
Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F. "Localización de objetos 3d con ambigüedad de vista en tareas de guiado robótico". En: Actas de XXXV Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-697-0589-6
- 55 Título del trabajo:** A Performance Evaluation of Surface Normals-Based Descriptors for Recognition of Objects using CAD-models
Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Viena, Austria
Fecha de celebración: 01/09/2014
Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F. "A Performance Evaluation of Surface Normals-Based Descriptors for Recognition of Objects using CAD-models". En: Proceedings of ICINCO 2014. -,
- 56 Título del trabajo:** Active visual features based on events to guide robot manipulators in tracking tasks
Nombre del congreso: IFAC World Congress on Automatic Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Cape Town,
Fecha de celebración: 24/08/2014
Gil, P; García, G.J; Mateo, C.M.; Torres, F. "Active visual features based on events to guide robot manipulators in tracking tasks". -,
- 57 Título del trabajo:** Geometric Object Recognition in Range Image for Grasping
Nombre del congreso: International Computer Vision Summer School
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Unión Europea

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Sicilia, Sicilia, Italia

Fecha de celebración: 13/07/2014

Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F."Geometric Object Recognition in Range Image for Grasping". En: Actas International Computer Vision Summer School 2014. -,

- 58** **Título del trabajo:** Metodología docente para la incorporación de laboratorios virtuales en el plan de estudios del máster universitario en automática y robótica
Nombre del congreso: JORNADAS DE REDES DE INVESTIGACIÓN EN DOCENCIA UNIVERSITARIA
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: ALICANTE, España
Fecha de celebración: 03/07/2014
Pomares, J.; Candelas, F.A.; García, G.J.; Gil, P.; Jara, C.A.; Puente, S.T.; Torres, F.; Mira, D.; Perez, J."Metodología docente para la incorporación de laboratorios virtuales en el plan de estudios del máster universitario en automática y robótica". -,
- 59** **Título del trabajo:** Event-based visual servoing with features' prediction
Nombre del congreso: Iberian Robotics Conference (ROBOT 2013)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Unión Europea
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 28/11/2013
García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F.; Gil, P."Event-based visual servoing with features' prediction". En: Actas del First Iberian Robotics Conference (ROBOT 2013). -,
- 60** **Título del trabajo:** Finger prototype based on servo-motors for a robot hand
Nombre del congreso: Iberian Robotics Conference (ROBOT 2013)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Unión Europea
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 28/11/2013
Puente, S.T.; Torres, F.; Mira, D."Finger prototype based on servo-motors for a robot hand". En: Actas del First Iberian Robotics Conference (ROBOT 2013). -,
- 61** **Título del trabajo:** Análisis del descriptor VFH para el reconocimiento 3D de múltiples vistas de objetos domésticos
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Terrassa, España
Fecha de celebración: 04/09/2013
Martínez, F.; Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F."Análisis del descriptor VFH para el reconocimiento 3D de múltiples vistas de objetos domésticos". En: Actas del XXXIV Jornadas de Automática. CEA, Comité Español de Automática, ISBN 978-84-616-5063-7
- 62** **Título del trabajo:** Automatización de vehículo marino no tripulado en superficie para guiado autónomo
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Terrassa, España

Fecha de celebración: 04/09/2013

Cano, C; Puente, ST; Torres, F. "Automatización de vehículo marino no tripulado en superficie para guiado autónomo". En: Actas del XXXIV Jornadas de Automática. CEA, Comité Español de Automática, ISBN 978-84-616-5063-7

63 Título del trabajo: Control visual embebido para el posicionamiento autónomo de un hexacóptero

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Terrassa, España

Fecha de celebración: 04/09/2013

Pérez, J; Pomares, J; García, GJ; Torres, F."Control visual embebido para el posicionamiento autónomo de un hexacóptero". En: Actas del XXXIV Jornadas de Automática. CEA, Comité Español de Automática, ISBN 978-84-616-5063-7

64 Título del trabajo: Practical experiences on a real pumping system emulated by a hardware model and used as a remote laboratory

Nombre del congreso: Advances in Control Education

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Sheffiel, Reino Unido

Fecha de celebración: 28/08/2013

Jorge Pomares; Iván Perea; Carlos A. Jara; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "Practical experiences on a real pumping system emulated by a hardware model and used as a remote laboratory". En: Proceedings 10th IFAC Symposium on Advances in Control Education. IFAC,

65 Título del trabajo: Event-based visual servoing

Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Reykjavik, Islandia

Fecha de celebración: 29/07/2013

García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F.; Gil, P."Event-based visual servoing". En: Proceedings of 10th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2013). INSTICC Press,

66 Título del trabajo: Guidance of robot arms using depth data from RGB-D camera

Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Reykjavik, Islandia

Fecha de celebración: 29/07/2013

García, G.J; Gil, P.; LLácer, D.; Torres, F."Guidance of robot arms using depth data from RGB-D camera". En: Proceedings of 10th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2013). INSTICC Press,

67 Título del trabajo: Multi-fingered Robotic Hand Planner for Object Reconfiguration through a Rolling Contact Evolution Model

Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Karlsruhe, Karlsruhe, Alemania

Fecha de celebración: 06/05/2013

Corrales, J.A.; Perdereau, V.; Torres, F. "Multi-fingered Robotic Hand Planner for Object Reconfiguration through a Rolling Contact Evolution Model". En: Proceedings del 2013 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA). IEEE Press, ISBN 978-1-4673-5642-8

68 Título del trabajo: Direct Visual Servoing of a Redundant Robot with Chaos Compensation

Nombre del congreso: IEEE International Conference on Mechatronics

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Vicenza, Italia

Fecha de celebración: 27/02/2013

Pomares, J.; Perea, I.; Jara, C.A.; Torres, F. "Direct Visual Servoing of a Redundant Robot with Chaos Compensation". En: IEEE International Conference on Mechatronics. IEEE Press, ISBN 978-1-4673-1387-2

69 Título del trabajo: RGBD Human-Hand Recognition for the Interaction with Robot-Hand

Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Vilamoura, Algarve, Portugal

Fecha de celebración: 07/10/2012

Mateo, C.M.; Gil, P.; Corrales, J.A.; Puente, S.T.; Torres, F. "RGBD Human-Hand Recognition for the Interaction with Robot-Hand". -,

70 Título del trabajo: Diseño CAD/CAM de un prototipo de dedo para una mano antropomórfica acciona con servomotores

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Vigo, España

Fecha de celebración: 05/09/2012

Mira-Martínez, Damián; Puente-Méndez, S.T.; Torres Medina, F. "Diseño CAD/CAM de un prototipo de dedo para una mano antropomórfica acciona con servomotores". En: Actas de las XXXIII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-8158-583-4

71 Título del trabajo: RASMA: Plataforma para la Creación de Animaciones Stop-Motion con Asistencia Robótica

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Vigo, España

Fecha de celebración: 05/09/2012

Cuenca, D.; Perea, I.; García, G. J.; Pomares, J.; Torres, F. "RASMA: Plataforma para la Creación de Animaciones Stop-Motion con Asistencia Robótica". En: Actas de las XXXIII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-8158-583-4

72 Título del trabajo: Reconocimiento de manos con sensor RGB-D

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Vigo, España

Fecha de celebración: 05/09/2012

Mateo, C.M.; Gil, P.; Puente, S.T.; Torres, F."Reconocimiento de manos con sensor RGB-D". En: Actas de las XXXIII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-8158-583-4

- 73 Título del trabajo:** Disassembly Planning using Visual Servoing
Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Roma, Italia
Fecha de celebración: 28/07/2012
S. T. Puente , J. Pomares and F. Torres. "Disassembly Planning using Visual Servoing". En: Proceedings of 9th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2012). SciTePress - Science and Technology Publications,
- 74 Título del trabajo:** Synchronous Collaboration with Virtual and Remote Labs in Moodle
Nombre del congreso: Advances in Control Education
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Nizhy Novgorod, Rusia
Fecha de celebración: 19/06/2012
Jara, C.A.; Heradio, R.; De la Torre, L.; Sánchez, J.; Dormido, S.; Torres, F.; Candelas, F.A."Synchronous Collaboration with Virtual and Remote Labs in Moodle". En: Proceedings of the 9th IFAC Symposium Advances in Control Education. -, ISBN 978-3-902823-01-4
- 75 Título del trabajo:** Synchronous collaboration between auto-generated WebGL applications and 3D virtual laboratories created with Easy Java Simulations
Nombre del congreso: Advances in Control Education
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Nizhy Novgorod, Rusia
Fecha de celebración: 19/06/2012
Jara, C.A.; Candelas, F.A.; Torres, F.; Salzmann, C.; Gillet, D.; Esquembre, F.; Dormido, S."Synchronous collaboration between auto-generated WebGL applications and 3D virtual laboratories created with Easy Java Simulations". En: Proceedings of the 9th IFAC Symposium Advances in Control Education. -, ISBN 978-3-902823-01-4
- 76 Título del trabajo:** Control visual combinado de dos robots acoplados para su aplicación a tareas de manipulación
Nombre del congreso: Workshop de Robótica
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 28/11/2011
Pomares, J.; García, G. J.; Jara, C. A.; Perea, I; Torres, F."Control visual combinado de dos robots acoplados para su aplicación a tareas de manipulación". En: Actas del III Workshop de Robótica: Robótica experimental. -,
- 77 Título del trabajo:** Creación de laboratorios virtuales de robótica mediante EjsRL
Nombre del congreso: Workshop de Robótica
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 28/11/2011

Jara, C.A.; Candelas, F.A; Torres, F. "Creación de laboratorios virtuales de robótica mediante EjsRL". En: Actas del III Workshop de Robótica: Robótica experimental. - ,

- 78 Título del trabajo:** Visual Control of a Multi-Robot Coupled System: Application to Collision Avoidance in Human-Robot Interaction
Nombre del congreso: International Conference on Computer Vision
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 06/11/2011
Pomares, J.; García, G. J.; Perea, I.; Corrales, J. A.; Jara, C. A.; Torres, F. "Visual Control of a Multi-Robot Coupled System: Application to Collision Avoidance in Human-Robot Interaction". En: Actas del congreso. Workshops.. IEEE Computer Society, ISBN 978-4673-0061-2
- 79 Título del trabajo:** COOPER (COupled OPEration Robot): Control de una estructura articular RRR acoplada a un manipulador
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 07/09/2011
Iván Perea; Gabriel J. García; Carlos A. Jara; Jorge Pomares; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "COOPER (COupled OPEration Robot): Control de una estructura articular RRR acoplada a un manipulador". En: Actas de las XXXII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-694-6454-0
- 80 Título del trabajo:** Prototipo de dedo y pulgar para una mano antropomórfica accionada por servomotores
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 07/09/2011
Mira Martínez, D.; Puente Méndez, S.T.; Torres Medina, F. "Prototipo de dedo y pulgar para una mano antropomórfica accionada por servomotores". En: Actas de las XXXII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-694-6454-0
- 81 Título del trabajo:** Reajuste de tareas de manipulación robótica mediante información táctil
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 07/09/2011
Corrales, J.A; Torres, F; García, G.J; Gil, P. "Reajuste de tareas de manipulación robótica mediante información táctil". En: Actas de las XXXII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-694-6454-0
- 82 Título del trabajo:** Replicación de movimientos con marcadores visuales para la interacción hombre-máquina
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 07/09/2011

Martín, L.; Puente, S.T.; Gil, P.; Torres, F. "Replicación de movimientos con marcadores visuales para la interacción hombre-máquina". En: Actas de las XXXII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-694-6454-0

- 83 Título del trabajo:** Real time unilateral teleoperation system for arm movement performance
Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Noordwijkerhout,
Fecha de celebración: 28/07/2011
Puente, S.T.; Torres, F.; Castelló F. "Real time unilateral teleoperation system for arm movement performance". -,
- 84 Título del trabajo:** Visual Servoing of a multi-robotic system for manipulation tasks
Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Noordwijkerhout,
Fecha de celebración: 28/07/2011
Pomares, J.; Candelas, F. A.; Jara, C.; García, G. J.; Perea, I.; Torres, F. "Visual Servoing of a multi-robotic system for manipulation tasks". -,
- 85 Título del trabajo:** Sistema Interactivo de Aprendizaje Autónomo y Autoevaluación dentro del Marco del EEES aplicado a a la Titulación Ingeniería Informática de la Universidad de Alicante
Nombre del congreso: IX Jornada de redes de investigación en docencia universitaria
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Universidad de Alicante, España
Fecha de celebración: 16/06/2011
Pomares Baeza, J.; Gil Vázquez, P.; Candelas Herías, F.A.; Puente Méndez, S.T.; Torres Medina, F.; Corrales Ramón, J.A.; Jara Bravo, C.A.; García Gómez, G.J.; Perea Fuentes, I. "Sistema Interactivo de Aprendizaje Autónomo y Autoevaluación dentro del Marco del EEES aplicado a a la Titulación Ingeniería Informática de la Universidad de Alicante". -,
- 86 Título del trabajo:** Direct Visual Servo Control of a Robot to Track Trajectories in Supervision Tasks
Nombre del congreso: International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Singapore, Singapur
Fecha de celebración: 05/12/2010
García, G. J.; Jara, C. A.; Pomares, J.; Torres, F. "Direct Visual Servo Control of a Robot to Track Trajectories in Supervision Tasks". En: Proceedings of the 11th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision. -, ISBN 978-1-4244-7813-2
- 87 Título del trabajo:** Modelling and Simulation of a Multi-fingered Robotic Hand for Grasping Tasks
Nombre del congreso: International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Singapore, Singapur
Fecha de celebración: 05/12/2010
Corrales, J. A.; Jara, C. A.; Torres, F. "Modelling and Simulation of a Multi-fingered Robotic Hand for Grasping Tasks". En: Proceedings of the 11th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision. -, ISBN 978-1-4244-7813-2

- 88 Título del trabajo:** Control visual dinámico para seguimiento intemporal de trayectorias con velocidad constante
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Jaén, España
Fecha de celebración: 08/09/2010
García, G. J.; Pomares, J.; Torres, F. "Control visual dinámico para seguimiento intemporal de trayectorias con velocidad constante". En: Actas de las XXXI Jornadas de Automática. Universidad de Jaén, ISBN 978-84163-0715-1
- 89 Título del trabajo:** DISEÑO Y CONSTRUCCIÓN DE UNA ESTRUCTURA ARTICULADA RRR ACOPLADA A UN MANIPULADOR PA-10
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Jaén, España
Fecha de celebración: 08/09/2010
Iván Perea; Carlos A. Jara; Francisco A. Candelas; Jorge Pomares; Fernando Torres. "DISEÑO Y CONSTRUCCIÓN DE UNA ESTRUCTURA ARTICULADA RRR ACOPLADA A UN MANIPULADOR PA-10". En: Actas de las XXXI Jornadas de Automática. Universidad de Jaén, ISBN 978-84163-0715-1
- 90 Título del trabajo:** Modelo Dinámico de una Mano Robótica con Mecanismo de Desacople Mecánico en los Dedos
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Jaén, España
Fecha de celebración: 08/09/2010
Corrales, J. A.; Torres, F.; Candelas, F. A. "Modelo Dinámico de una Mano Robótica con Mecanismo de Desacople Mecánico en los Dedos". En: Actas de las XXXI Jornadas de Automática. Universidad de Jaén, ISBN 978-84163-0715-1
- 91 Título del trabajo:** NUEVA TARJETA DE SENSORIZACIÓN Y CONTROL PARA ROBOT HUMANOIDE
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Jaén, España
Fecha de celebración: 08/09/2010
Iván Perea; Santiago Puente; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "NUEVA TARJETA DE SENSORIZACIÓN Y CONTROL PARA ROBOT HUMANOIDE". En: Actas de las XXXI Jornadas de Automática. Universidad de Jaén, ISBN 978-84163-0715-1
- 92 Título del trabajo:** Analysis and Adaptation of Integration Time in PMD Camera for Visual Servoing
Nombre del congreso: International Conference on Pattern Recognition
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Estambul,
Fecha de celebración: 23/08/2010
Gil, P; Pomares, J; Torres, F. "Analysis and Adaptation of Integration Time in PMD Camera for Visual Servoing". En: Actas del 20th International Conference on Pattern Recognition. -,

- 93** **Título del trabajo:** EJS+EjsRL: a free Java tool for advanced Robotics simulation and Computer Vision processing
Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Funchal (Madeira), Portugal
Fecha de celebración: 15/06/2010
Jara, C. A.; Candelas, F. A.; Pomares, J.; Gil, P.; Torres, F."EJS+EjsRL: a free Java tool for advanced Robotics simulation and Computer Vision processing". En: Proceedings of the 7th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics. -, ISBN 978-989-8425-01-0
- 94** **Título del trabajo:** Estudio Cuantitativo y Cualitativo de un Curso de Redes de Computadores usando la Plataforma LCMS-Moodle y Wimba Create
Nombre del congreso: VIII Jornadas de Redes de Investigación en Docencia Universitaria.
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 08/06/2010
Gil, P.; Pomares, J; Candelas, F.; Puente, S.T; Jara, C.A; García G.J; Corrales, J.A; Torres, F."Estudio Cuantitativo y Cualitativo de un Curso de Redes de Computadores usando la Plataforma LCMS-Moodle y Wimba Create". En: Actas de las VIII Jornadas de Redes de Investigación en Docencia Universitaria.. -, ISBN 978-84-693-6845-9
- 95** **Título del trabajo:** Diseño e implementación de una biblioteca gráfica 3D para Easy Java Simulations
Nombre del congreso: Jornadas de Enseñanza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática.
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: León, España
Fecha de celebración: 02/06/2010
Jara, C. A.; Esquembre, F.; Candelas, F. A.; Torres, F.; Dormido, S."Diseño e implementación de una biblioteca gráfica 3D para Easy Java Simulations". En: Actas de las VI Jornadas de Enseñanza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática. -, ISBN 978-84-693-1779-2
- 96** **Título del trabajo:** Simulaciones robóticas avanzadas mediante la plataforma Ejs+EjsRL
Nombre del congreso: Jornadas de Enseñanza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática.
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: León, España
Fecha de celebración: 02/06/2010
Jara, C. A.; Candelas, F. A.; Torres, F."Simulaciones robóticas avanzadas mediante la plataforma Ejs+EjsRL". En: Actas de las VI Jornadas de Enseñanza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática. -, ISBN 978-84-693-1779-2
- 97** **Título del trabajo:** Safe Human-Robot Interaction based on a Hierarchy of Bounding Volumes
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Anchorage, Alaska, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 03/05/2010

Corrales, J. A.; Torres, F.; Candelas, F. A. "Safe Human-Robot Interaction based on a Hierarchy of Bounding Volumes". En: Proceedings of the ICRA 2010 Workshop on Multimodal Human-Robot Interfaces. - ,

98 Título del trabajo: Using Moodle for an Automatic Individual Evaluation of Student's Learning

Nombre del congreso: International Conference on Computer Supported Education

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Valencia, España

Fecha de celebración: 07/04/2010

Gil, P.; Candelas F.; Pomares, J.; Puente, S.T.; Corrales, J.A.; Jara, C.; García, G.J.; Torres, F. "Using Moodle for an Automatic Individual Evaluation of Student's Learning". En: 2nd International Conference on Computer Supported Education Proceedings. INSTICC Press, ISBN 978-989-674-024-5

99 Título del trabajo: New features of Easy Java Simulations for 3D Modeling

Nombre del congreso: Advances in Control Education

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Kumamoto,

Fecha de celebración: 21/10/2009

Jara, C.A.; Esquembre, F.; Candelas, F.A.; Torres, F.; Dormido, S. "New features of Easy Java Simulations for 3D Modeling". En: Proceedings del 8th IFAC Symposium on Advances in Control Education. - ,

100 Título del trabajo: Practical experiences using RobUJALab.ejs: a virtual and remote laboratory for Robotics e-learning

Nombre del congreso: Advances in Control Education

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Kumamoto,

Fecha de celebración: 21/10/2009

Jara, C.A.; Candelas, F.A.; Puente, S.T.; Pomares, J.; Torres, F. "Practical experiences using RobUJALab.ejs: a virtual and remote laboratory for Robotics e-learning". En: Proceedings del 8th IFAC Symposium on Advances in Control Education. - ,

101 Título del trabajo: Modelado y Simulación de Sistemas Robóticos Complejos Mediante Easy Java Simulations

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Valladolid, España

Fecha de celebración: 02/09/2009

Jara, C.A.; Corrales, J.A.; Lorenzo, G.; Puente, S.T.; Candelas, F.A.; Torres, F. "Modelado y Simulación de Sistemas Robóticos Complejos Mediante Easy Java Simulations". En: Actas de las XXX Jornadas de Automática. CEA, Comité Español de Automática, ISBN 978-84-692-2387-1

102 Título del trabajo: Seguimiento intemporal de trayectorias en la imagen basado en control visual dinámico

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Valladolid, España

Fecha de celebración: 02/09/2009

García, G.J; Pomares, J.; Gil, P; Torres F."Seguimiento intemporal de trayectorias en la imagen basado en control visual dinámico". En: Actas de las XXX Jornadas de Automática. CEA, Comité Español de Automática, ISBN 978-84-692-2387-1

- 103 Título del trabajo:** Visual Servoing Path Tracking for Safe Human-Robot Interaction
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Mechatronics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Málaga, España
Fecha de celebración: 14/04/2009
G. J. Garcia; J. A. Corrales; J. Pomares; F. A. Candelas; F. Torres. "Visual Servoing Path Tracking for Safe Human-Robot Interaction". En: Proceedings of the 5th IEEE International Conference on Mechatronics. Universidad de Málaga, ISBN 978-1-4244-4195-2
- 104 Título del trabajo:** An augmented reality interface for training robotics through the web
Nombre del congreso: International symposium on robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 10/03/2009
Carlos A. Jara; Francisco A. Candelas; Pablo Gil; Manuel Fernández; Fernando Torres. "An augmented reality interface for training robotics through the web". En: Proceedings 40th International Symposium on Robotics. -, ISBN 978-84-920933-8-0
- 105 Título del trabajo:** Tracking based on Hue-Saturation Features with a Miniaturized Active Vision System
Nombre del congreso: International symposium on robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 10/03/2009
Corrales, J. A.; Gil, P.; Candelas, F. A.; Torres, F."Tracking based on Hue-Saturation Features with a Miniaturized Active Vision System". En: Proceedings 40th International Symposium on Robotics. -, ISBN 978-84-920933-8-0
- 106 Título del trabajo:** La Tecnología RFID en el Contexto de la Robótica de Servicios: Breve Estado del Arte
Nombre del congreso: Jornadas Científicas sobre RFID
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Cuenca, España
Fecha de celebración: 05/11/2008
Corrales, J.A.; Sanz, P.J.; Torres, F.; Candelas, F.A.; Marín, R."La Tecnología RFID en el Contexto de la Robótica de Servicios: Breve Estado del Arte". En: Actas de las II Jornadas Científicas sobre RFID. Universidad de Cuenca, ISBN 978-84-612-7225-9
- 107 Título del trabajo:** Intelligent Robotic Multisensorial System to Build Metallic Structures
Nombre del congreso: IFAC International Workshop on Intelligent Manufacturing Systems
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Szczecin, Polonia
Fecha de celebración: 09/10/2008
Corrales, J.A; García, G.J; Gil, P; Pomares, J; Puente, S.T; Torres, F."Intelligent Robotic Multisensorial System to Build Metallic Structures". En: 9th IFAC Workshop on Intelligent Manufacturing Systems. -,

- 108 Título del trabajo:** Diseño de una Mini-cámara Motorizada para el Seguimiento de Objetos
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Tarragona, España
Fecha de celebración: 03/09/2008
Corrales, J. A.; Gil, P.; Candelas, F. A.; Torres, F. "Diseño de una Mini-cámara Motorizada para el Seguimiento de Objetos". En: Actas de las XXIX Jornadas de Automática. Universitat Rovira i Virgili (Tarragona),
- 109 Título del trabajo:** Estudio de la Influencia del Muestreo en el Seguimiento Intemporal de Trayectorias Basado en Control Visual Virtual
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Tarragona, España
Fecha de celebración: 03/09/2008
García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F. "Estudio de la Influencia del Muestreo en el Seguimiento Intemporal de Trayectorias Basado en Control Visual Virtual". En: Actas de las XXIX Jornadas de Automática. Universitat Rovira i Virgili (Tarragona),
- 110 Título del trabajo:** Laboratorios Virtuales Colaborativos
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Tarragona, España
Fecha de celebración: 03/09/2008
Jara Bravo, Carlos Alberto; Candelas Herías, Francisco Andrés; Torres Medina, Fernando. "Laboratorios Virtuales Colaborativos". En: Actas de las XXIX Jornadas de Automática. Universitat Rovira i Virgili (Tarragona),
- 111 Título del trabajo:** Assembly/disassembly strategies for service applications
Nombre del congreso: IFAC World Congress on Automatic Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote
Ciudad de celebración: Seoul,
Fecha de celebración: 06/07/2008
Puente, S.T.; Torres, F.; Díaz, C. "Assembly/disassembly strategies for service applications". En: Proceedings of the 17th World Congress. Elsevier Science, ISBN 978-1-1234-7890-2
- 112 Título del trabajo:** RobUaLab.ejs: a new tool for robotics e-learning
Nombre del congreso: International Conference on Remote Engineering & Virtual Instrumentation (REV)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Duesseldorf, Alemania
Fecha de celebración: 22/06/2008
Carlos A. Jara; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "RobUaLab.ejs: a new tool for robotics e-learning". En: Proceedings REV2008. -, ISBN 978-3-89958-352-6

- 113 Título del trabajo:** Virtual and Remote Laboratory for Robotics e-Learning
Nombre del congreso: European Symposium on Computer Aided Process Engineering
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Lyon, Francia
Fecha de celebración: 01/06/2008
Carlos A. Jara; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "Virtual and Remote Laboratory for Robotics e-Learning". En: Proceedings ESCAPE 18. -, ISBN 978-0-444-53227-5
- 114 Título del trabajo:** Hybrid Tracking of Human Operators using IMU/UWB Data Fusion by a Kalman Filter
Nombre del congreso: ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Amsterdam,
Fecha de celebración: 12/03/2008
Corrales, J. A.; Candelas, F. A.; Torres, F."Hybrid Tracking of Human Operators using IMU/UWB Data Fusion by a Kalman Filter". En: Proceedings of the 3rd ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction. Association for Computing Machinery, ISBN 978-1-60558-017-3
- 115 Título del trabajo:** A New Time-Independent Image Path Tracker to Guide Robots Using Visual Servoing
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Patras, Grecia
Fecha de celebración: 25/09/2007
García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F."A New Time-Independent Image Path Tracker to Guide Robots Using Visual Servoing". En: Proceedings of the 12th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation. -, ISBN 1-4244-0826-1
- 116 Título del trabajo:** Comunicación síncrona de simulaciones interactivas
Nombre del congreso: Jornadas de Enseñanza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática.
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 11/09/2007
Carlos A. Jara; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "Comunicación síncrona de simulaciones interactivas". En: Comunicación síncrona de simulaciones interactivas. -,
- 117 Título del trabajo:** Herramientas interactivas para la enseñanza de robótica
Nombre del congreso: Jornadas de Enseñanza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática.
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 11/09/2007
Carlos A. Jara; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "Herramientas interactivas para la enseñanza de robótica". En: Comunicación síncrona de simulaciones interactivas. -,

- 118 Título del trabajo:** Manipulación inteligente en aplicaciones de ensamblado y desensamblado automático
Nombre del congreso: Workshop Español de Robótica
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 11/09/2007
F. Torres. "Manipulación inteligente en aplicaciones de ensamblado y desensamblado automático". -,
- 119 Título del trabajo:** Captura de Movimiento y Localización en Interiores Aplicadas a Entornos Industriales
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Huelva, España
Fecha de celebración: 05/09/2007
Corrales, J. A.; Candelas, F. A.; Torres, F. "Captura de Movimiento y Localización en Interiores Aplicadas a Entornos Industriales". En: Actas de las XXVIII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-690-7497-8
- 120 Título del trabajo:** Control Visual para el Seguimiento Intemporal de Trayectorias Empleando el Espacio de Normas de la Matriz de Homografía 2D
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Huelva, España
Fecha de celebración: 05/09/2007
García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F. "Control Visual para el Seguimiento Intemporal de Trayectorias Empleando el Espacio de Normas de la Matriz de Homografía 2D". En: Actas de las XXVIII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-690-7497-8
- 121 Título del trabajo:** Laboratorios Virtuales y Remotos para la enseñanza de Robótica Industrial
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Huelva, España
Fecha de celebración: 05/09/2007
Jara; C.A; Candelas; F.A; Torres; F. "Laboratorios Virtuales y Remotos para la enseñanza de Robótica Industrial". En: Actas de las XXVIII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-690-7497-8
- 122 Título del trabajo:** Puntos de agarre para manipulación cooperativa en una celda de desensamblado automático
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Huelva, España
Fecha de celebración: 05/09/2007
C. DIAZ; S.T. PUENTE; F. TORRES. "Puntos de agarre para manipulación cooperativa en una celda de desensamblado automático". En: Actas de las XXVIII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-690-7497-8
- 123 Título del trabajo:** Grasping point for handle objects in a cooperative disassembly system
Nombre del congreso: IFAC International Workshop On Intelligent Assembly and Disassembly
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Universidad de Alicante, España

Fecha de celebración: 23/05/2007

Díaz, C; Puente, S.T.; Torres, F."Grasping point for handle objects in a cooperative disassembly system".
En: Practical Training of Robotic Concepts Using Interactive Tools. -,

124 Título del trabajo: Practical Training of Robotic Concepts Using Interactive Tools

Nombre del congreso: IFAC International Workshop On Intelligent Assembly and Disassembly

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Universidad de Alicante, España

Fecha de celebración: 23/05/2007

Jara, C.A.; Candelas, F.A.; Torres, F."Practical Training of Robotic Concepts Using Interactive Tools". En:
Practical Training of Robotic Concepts Using Interactive Tools. -,

125 Título del trabajo: ROBOT GUIDANCE BY ESTIMATING THE FORCE-IMAGE INTERACTION MATRIX

Nombre del congreso: IFAC International Workshop on Intelligent Manufacturing Systems

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 23/05/2007

García G. J.; Pomares, J.; Torres, F."ROBOT GUIDANCE BY ESTIMATING THE FORCE-IMAGE
INTERACTION MATRIX". -,

126 Título del trabajo: Estimation Camera 3D-Position to Minimize Occlusions

Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Angers, Francia

Fecha de celebración: 09/05/2007

Gil, P; Torres, F; Reinoso, O."Estimation Camera 3D-Position to Minimize Occlusions". -,

127 Título del trabajo: Task planner for human-robot interaction inside a cooperative disassembly robotic system

Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Angers, Francia

Fecha de celebración: 09/05/2007

Díaz, C.; Puente, S.T.; Torres, F. "Task planner for human-robot interaction inside a cooperative disassembly
robotic system". -,

128 Título del trabajo: Adaptive Visual Servoing by Simultaneous Camera Calibration

Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Roma, Italia

Fecha de celebración: 10/04/2007

J. Pomares; F. Chaumette; F. Torres. "Adaptive Visual Servoing by Simultaneous Camera Calibration". En:
Proc. Congreso. -, ISBN 1-4244-0602-1

- 129 Título del trabajo:** Flexible virtual and remote laboratory for teaching Robotics
Nombre del congreso: International Conference on Multimedia and Information & Communication Technologies in Education
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 22/11/2006
F. A. Candelas; C. A. Jara bravo; F. Torres Medina. "Flexible virtual and remote laboratory for teaching Robotics". En: Current Developments in Technology-Assisted Education. Formatex, ISBN 84-690-2469-8
- 130 Título del trabajo:** Visual-Force Control and Structured Light Fusion to Improve Recognition of Discontinuities in Surfaces
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Praga,
Fecha de celebración: 20/09/2006
Pomares, J.; Gil, P.; Garcia, J.; Torres, F."Visual-Force Control and Structured Light Fusion to Improve Recognition of Discontinuities in Surfaces". -,
- 131 Título del trabajo:** CI@aseWeb: Herramienta para la Docencia Remota Interactiva
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Almeria, España
Fecha de celebración: 06/09/2006
Francisco A. Candelas, Fernando Torres. "CI@aseWeb: Herramienta para la Docencia Remota Interactiva". En: Proceedings de XXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-9417-0
- 132 Título del trabajo:** Interacción Hombre-Robot trabajando cooperativamente en una celda de desensamblado automático
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Almeria, España
Fecha de celebración: 06/09/2006
Díaz, C.; Puente, S.T.; Torres, F."Interacción Hombre-Robot trabajando cooperativamente en una celda de desensamblado automático". En: Proceedings de XXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-9417-0
- 133 Título del trabajo:** Sistema de simulación y evaluación de tareas de control visual basado en control visual virtual
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Almeria, España
Fecha de celebración: 06/09/2006
G. J. García; L. Payá; J. Pomares; F. Torres. "Sistema de simulación y evaluación de tareas de control visual basado en control visual virtual". En: Proceedings de XXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-9417-0

- 134 Título del trabajo:** Tecnologías en la Inteligencia Ambiental
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Almeria, España
Fecha de celebración: 06/09/2006
Corrales, J. A.; Torres, F.; Candelas, F. A. "Tecnologías en la Inteligencia Ambiental". En: Proceedings de XXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-9417-0
- 135 Título del trabajo:** Improving tracking trajectories with motion estimation
Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Setúbal, Portugal
Fecha de celebración: 01/08/2006
J. Pomares; G. J. García; F. Torres. "Improving tracking trajectories with motion estimation". En: Proceedings of the 3rd International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics. -,
- 136 Título del trabajo:** Multi-sensorial system for the generation of disassembly trajectories
Nombre del congreso: World Automation Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Budapest,
Fecha de celebración: 24/07/2006
J. Pomares; S. T. Puente; G. J. García; F. Torres. "Multi-sensorial system for the generation of disassembly trajectories". En: Proceedings World Automation Congress 2006. -,
- 137 Título del trabajo:** Including the Virtual Laboratory Concept in a On-Line Collaborative Environment
Nombre del congreso: Advances in Control Education
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 21/06/2006
Candelas, F.A; Torres, F.; Gil, P.; Puente, S.T.; Pomares, J. "Including the Virtual Laboratory Concept in a On-Line Collaborative Environment". En: Proceedings of the 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education. -, ISBN M-26008-2006
- 138 Título del trabajo:** Internet as a Training Aid
Nombre del congreso: Advances in Control Education
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 21/06/2006
F. Torres, J. P. Keller. "Internet as a Training Aid". En: Proceedings of the 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education. -, ISBN M-26008-2006
- 139 Título del trabajo:** Adaptación de la asignatura robots y sistemas sensoriales al espacio europeo de
Nombre del congreso: IV Jornadas de Redes de Investigación en Docencia Universitaria
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Universidad de Alicante, España

Fecha de celebración: 05/06/2006

J. Pomares; F. Candelas; S. T. Puente; F. Torres. "Adaptación de la asignatura robots y sistemas sensoriales al espacio europeo de". En: La construcción colegiada del modelo docente universitario del siglo XXI. Universidad de Alicante, ISBN 84-690-931-1

140 Título del trabajo: Task Planner for a Cooperative Disassembly Robotic System

Nombre del congreso: IFAC Symposium on Information Control Problems in Manufacturing (INCOM)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Saint-Etienne, Francia

Fecha de celebración: 17/05/2006

Díaz, C; Puente, ST.; Torres, F."Task Planner for a Cooperative Disassembly Robotic System". En: Preprints Volumes of the 12th IFAC Symposium on Information Control Problems in Manufacturing (INCOM2006). -,

141 Título del trabajo: A Detection Method of Intersections for determining Overlapping using Active Vision

Nombre del congreso: International Conference on Computer Vision Theory and Applications

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Setubal, Portugal

Fecha de celebración: 25/02/2006

Gil P.; Torres F.; Reinoso O."A Detection Method of Intersections for determining Overlapping using Active Vision". En: Proceedings del First International Conference on Computer Vision Theory and Applications. INSTICC Press, ISBN 972-8865-40-6

142 Título del trabajo: Calculation of Optimal Trajectory in 3-D Structured Environment by using Geodesy and Mathematical Morphology

Nombre del congreso: International Conference on Computer Vision Theory and Applications

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Setubal, Portugal

Fecha de celebración: 25/02/2006

Puente, S.T; Torres F.; Ortiz F; Gil P."Calculation of Optimal Trajectory in 3-D Structured Environment by using Geodesy and Mathematical Morphology". En: Proceedings del First International Conference on Computer Vision Theory and Applications. INSTICC Press, ISBN 972-8865-40-6

143 Título del trabajo: EXPERIENCIAS DE INNOVACIÓN TECNOLÓGICA EN LA DOCENCIA DE ASIGNATURAS DE ROBÓTICA Y AFINES EN LA UNIVERSIDAD DE ALICANTE

Nombre del congreso: Nuevas estrategias docentes para la formación de carácter tecnológico basadas en el uso de las TIC¿s

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote

Ciudad de celebración: León, España

Fecha de celebración: 14/02/2006

F. Torres. "EXPERIENCIAS DE INNOVACIÓN TECNOLÓGICA EN LA DOCENCIA DE ASIGNATURAS DE ROBÓTICA Y AFINES EN LA UNIVERSIDAD DE ALICANTE". -,

144 Título del trabajo: Experiencias de innovación tecnológica en la docencia de asignaturas de Ingeniería Informática en la Universidad de Alicante

Nombre del congreso: Jornada sobre la influencia de las nuevas tecnologías de la información y la comunicación en el campo docente en estudios de ingeniería

Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote
Ciudad de celebración: Almería, España
Fecha de celebración: 30/11/2005

F. Torres. "Experiencias de innovación tecnológica en la docencia de asignaturas de Ingeniería Informática en la Universidad de Alicante". -,

145 Título del trabajo: El estado del arte y las tendencias de la investigación en robótica
Nombre del congreso: Jornadas Reviro
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 23/11/2005

F. Torres. "El estado del arte y las tendencias de la investigación en robótica". -,

146 Título del trabajo: Impedance control for fusing multisensorial systems in robotic manipulation tasks
Nombre del congreso: WSEAS Int. Conf. on Dynamical Systems and Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Venecia, Italia
Fecha de celebración: 02/11/2005

J. Pomares; G. J. García; F. Torres. "Impedance control for fusing multisensorial systems in robotic manipulation tasks". En: Proceedings del congreso.. -, ISBN 960-8457-37-8

147 Título del trabajo: Automatic Cooperative Disassembly Robotic System
Nombre del congreso: nternational Conference on Robotics and Applications
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: MIT, Cambridge, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 31/10/2005

Díaz, C.; Puente, S.T.; Torres, T. "Automatic Cooperative Disassembly Robotic System". En: Proceedings of the Sixth IASTED International Conference on Robotics and Applications.. -, ISBN 0-88986-523-X

148 Título del trabajo: Adaptive visual-force control in unknown workspaces
Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 14/09/2005

J. Pomares; F. Torres; L. Payá. "Adaptive visual-force control in unknown workspaces". En: Proc. del congreso. INSTICC Press, ISBN ISBN: 972-8865-30-9

149 Título del trabajo: Educación Colaborativa en asignaturas de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Universidad de Alicante
Nombre del congreso: Jornadas de Trabajo de la Enseñanza vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Granada, España
Fecha de celebración: 13/09/2005

Jorge Pomares; Fernando Torres; Francisco A. Candelas; Santiago T. Puente. "Educación Colaborativa en asignaturas de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Universidad de Alicante". En: IV Jornadas de Enseñanza vía Web/Internet de la Ingeniería de Sistemas y Automática. -, ISBN 84-9732-451-X

150 Título del trabajo: Utilización de un joystick económico en una interfaz de teleoperación basada en Java

Nombre del congreso: Jornadas de Trabajo de la Enseñanza vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Granada, España

Fecha de celebración: 13/09/2005

F Francisco A. Candelas; Santiago Puente; Fernando Torres; Jorge Pomares. "Utilización de un joystick económico en una interfaz de teleoperación basada en Java". En: IV Jornadas de Enseñanza vía Web/Internet de la Ingeniería de Sistemas y Automática. -, ISBN 84-9732-451-X

151 Título del trabajo: Clasificación de la piedra de marmol mediante morfología matemática en color

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 07/09/2005

Ortiz, F.; Corrales, J.; Torres, F. "Clasificación de la piedra de marmol mediante morfología matemática en color". En: Actas de las XXVI Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-0730-8

152 Título del trabajo: Control visual flexible empleando momentos invariantes.

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 07/09/2005

G. J. García; J. Pomares; F. Torres. "Control visual flexible empleando momentos invariantes.". En: Actas de las XXVI Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-0730-8

153 Título del trabajo: Herramienta para la Docencia Remota Interactiva

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 07/09/2005

Francisco A. Candelas Herías, Fernando Torres Medina. "Herramienta para la Docencia Remota Interactiva". En: Actas de las XXVI Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-0730-8

154 Título del trabajo: Sistema robotizado de desensamblado automático empleando robots cooperativos

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 07/09/2005

C. Díaz; S. Puente; F. Torres. "Sistema robotizado de desensamblado automático empleando robots cooperativos". En: Actas de las XXVI Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-0730-8

- 155 Título del trabajo:** Una aproximación a la percepción de zonas de solapamiento con oclusión mediante luz estructurada
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 07/09/2005
P. Gil, F. Torres. "Una aproximación a la percepción de zonas de solapamiento con oclusión mediante luz estructurada". En: Actas de las XXVI Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-0730-8
- 156 Título del trabajo:** A New Inpainting Method for Highlights Elimination by Colour Morphology
Nombre del congreso: Advances in Pattern Recognition
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Bath, Reino Unido
Fecha de celebración: 22/08/2005
Ortiz, F.; Torres, F. "A New Inpainting Method for Highlights Elimination by Colour Morphology". En: LNCS 3686/3687. -, ISBN 3540287574 / 3540288333
- 157 Título del trabajo:** Mathematical Morphology and Binary Geodesy for Robot Navigation Planning
Nombre del congreso: Advances in Pattern Recognition
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Bath, Reino Unido
Fecha de celebración: 22/08/2005
Ortiz, F.; Puente, S.; Torres, F. "Mathematical Morphology and Binary Geodesy for Robot Navigation Planning". En: LNCS 3686/3687. -, ISBN 3540287574 / 3540288333
- 158 Título del trabajo:** INVESTIGACIÓN SOBRE LA INCORPORACIÓN DE TÉCNICAS MULTIMEDIA Y TECNOLOGÍAS WEB A LA EDUCACIÓN COLABORATIVA EN ASIGNATURAS DE INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA
Nombre del congreso: III Jornadas DE REDES DE INVESTIGACIÓN EN DOCENCIA UNIVERSITARIA
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 13/06/2005
F. Torres; F.A.Candelas; J. Pomares; S.Puente. "INVESTIGACIÓN SOBRE LA INCORPORACIÓN DE TÉCNICAS MULTIMEDIA Y TECNOLOGÍAS WEB A LA EDUCACIÓN COLABORATIVA EN ASIGNATURAS DE INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA". En: III Jornadas de Redes de Investigación en Docencia Universitaria. La configuración del Espacio Europeo de Educación Superior.. Universidad de Alicante, ISBN 84-689-3730-4
- 159 Título del trabajo:** A Comparative Study of Highlights Detection and Elimination by Color Morphology and Polar Color Models
Nombre del congreso: Iberian Conference on Pattern Recognition and Image Analysis
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Estoril, Portugal
Fecha de celebración: 07/06/2005
F. Ortiz; F. Torres; P. Gil. "A Comparative Study of Highlights Detection and Elimination by Color Morphology and Polar Color Models". En: Pattern Recognition and Image Analysis: Second Iberian Conference, IbPRIA 2005. -, ISBN 3-540-26154-0

- 160 Título del trabajo:** Time Independent Tracking Using 2-D Movement Flow-Based Visual Servoing
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 18/04/2005
J. Pomares, F. Torres. "Time Independent Tracking Using 2-D Movement Flow-Based Visual Servoing". En: Fast Reinforcement Learning for Vision-guided Mobile Robots. -,
- 161 Título del trabajo:** Automatic screws removal in a disassembly process
Nombre del congreso: CLAWAR/EURON Workshop on Robots in Entertainment, Leisure and Hobby
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Viena, Austria
Fecha de celebración: 02/12/2004
Puente, S.T.; Torres, F."Automatic screws removal in a disassembly process". En: Proceedings of the 1st CLAWAR/EURON Workshop on Robots in Entertainment, Leisure and Hobby. -,
- 162 Título del trabajo:** Docencia del Área de ISA en Informática y Computadores en la Universidad de Alicante
Nombre del congreso: Jornadas de Trabajo de la Red Temática en Docencia en Control mediante Web
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: León, España
Fecha de celebración: 25/10/2004
Fernando Torres, Francisco A. Candelas. "Docencia del Área de ISA en Informática y Computadores en la Universidad de Alicante". -,
- 163 Título del trabajo:** Control visual de robots manipuladores. Una herramienta para su diseño y aprendizaje.
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Ciudad Real, España
Fecha de celebración: 08/09/2004
G. J. García; J. Pomares; F. Torres. "Control visual de robots manipuladores. Una herramienta para su diseño y aprendizaje.". -, ISBN 84-688-7460-4
- 164 Título del trabajo:** Detección de Objetos por Segmentación Multinivel Combinada de Espacios de Color
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Ciudad Real, España
Fecha de celebración: 08/09/2004
P. Gil; F. Torres; F.G. Ortiz."Detección de Objetos por Segmentación Multinivel Combinada de Espacios de Color". -, ISBN 84-688-7460-4
- 165 Título del trabajo:** Virtual remote laboratories for teaching of computer vision and robotics in the University of Alicante
Nombre del congreso: IFAC Workshop on Internet Based Control Education
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Grenoble, Francia

Fecha de celebración: 05/09/2004

F.A. Candelas; P.Gil; F.Torres; F.G.Ortíz; S.T.Puente; J.Pomares. "Virtual remote laboratories for teaching of computer vision and robotics in the University of Alicante". En: Proc. Congreso. IFAC,

- 166 Título del trabajo:** Gaussian noise elimination in colour images by vector-connected filters
Nombre del congreso: International Conference on Pattern Recognition
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Cambridge, Reino Unido
Fecha de celebración: 23/08/2004
F.Ortíz; F.Torres; P.Gil. "Gaussian noise elimination in colour images by vector-connected filters". En: Proc. Congreso. IEEE Computer Society, ISBN 0-7695-2128-2/04
- 167 Título del trabajo:** ISORA-Effective robotics and e-learning technologies for education and development
Nombre del congreso: World Automation Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Organizativo - Comité científico y organizador
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 28/06/2004
F.Torres. "ISORA-Effective robotics and e-learning technologies for education and development". En: Proceedings World Automation Congress 2004. -, ISBN 1-889335-20-7
- 168 Título del trabajo:** Learning environment for teaching robotics and sensorial systems: Application to the robots guidance
Nombre del congreso: World Automation Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 28/06/2004
J. Pomares; P. Gil; S.T. Puente; F. Torres. "Learning environment for teaching robotics and sensorial systems: Application to the robots guidance". En: Proceedings World Automation Congress 2004. -, ISBN 1-889335-20-7
- 169 Título del trabajo:** Movement flow-based visual servoing to track moving objects
Nombre del congreso: World Automation Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 28/06/2004
J. Pomares, F. Torres. "Movement flow-based visual servoing to track moving objects". En: Proceedings World Automation Congress 2004. -, ISBN 1-889335-20-7
- 170 Título del trabajo:** A flexible java class library for simulating and teleoperating robots
Nombre del congreso: IFAC Symposium on Information Control Problems in Manufacturing (INCOM)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Salvador, Brasil
Fecha de celebración: 05/04/2004
F. A. Candelas; F. Torres; S. Puente; J. Pomares; V. Segarra; J. Navarrete. "A flexible java class library for simulating and teleoperating robots". -,

- 171 Título del trabajo:** Control visual intemporal para el seguimiento de trayectorias especificadas respecto a objetos móviles
Nombre del congreso: Redvision
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 25/03/2004
J. Pomares, F. Torres. "Control visual intemporal para el seguimiento de trayectorias especificadas respecto a objetos móviles". - ,
- 172 Título del trabajo:** Docencia en Robots y Sistemas Sensoriales en las Titulaciones de Informatica de la Universidad de Alicante
Nombre del congreso: Jornadas de Trabajo de la Red Temática en Docencia en Control mediante Web
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 17/03/2004
Puente, S.T.; Torres, F.; Pomares, J.; Gil, P."Docencia en Robots y Sistemas Sensoriales en las Titulaciones de Informatica de la Universidad de Alicante". - ,
- 173 Título del trabajo:** AUROVA: Grupo de Automática, Robótica y Visión Artificial
Nombre del congreso: Jornadas Hispano-Brasileñas de Automatización y Robótica
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 01/03/2004
F.Torres. "AUROVA: Grupo de Automática, Robótica y Visión Artificial". - ,
- 174 Título del trabajo:** El laboratorio virtual como herramienta en el proceso de enseñanza-aprendizaje
Nombre del congreso: Jornadas de redes de investigación en docencia universitaria
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 09/02/2004
F. Torres; F. Ortiz; F. Candelas; P. Gil; J. Pomares; S. Puente. "El laboratorio virtual como herramienta en el proceso de enseñanza-aprendizaje". En: Hacia la Europa del Conocimiento. II Jornadas de Redes de Investigación en Docencia Universitaria.. Universidad de Alicante, ISBN 84-688-5934-6
- 175 Título del trabajo:** AUROVA: Grupo de Automática, Robótica y Visión Artificial de la Universidad de Alicante
Nombre del congreso: Jornades de recerca en Automàtica, Visió i Robòtica
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 03/02/2004
Torres; F; Candelas; F; Puente; S; Ortiz; F; Pomares; J; Gil; P; Diaz; C."AUROVA: Grupo de Automática, Robótica y Visión Artificial de la Universidad de Alicante". En: 1ª Jornadas de recerca en automàtica, visió i robòtica. - , ISBN 84-7653-844-8

- 176 Título del trabajo:** Teaching and Learning Robotics with Internet Teleoperation
Nombre del congreso: International Conference on Multimedia and Information & Communication Technologies in Education
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Badajoz, España
Fecha de celebración: 03/12/2003
F.A. Candelas; F. Torres; F.G. Ortiz; P. Gil; J. Pomares And S.T. Puente. "Teaching and Learning Robotics with Internet Teleoperation". En: Advances in Technology-based Education: Towards a Knowledge-based Society.. -,
- 177 Título del trabajo:** Non-Destructive Disassembly Robot Cell for Demanufacturing Automation.
Nombre del congreso: IFAC Workshop on Intelligent Assembly and Disassembly
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Bucharest,
Fecha de celebración: 09/10/2003
Puente, S.T.; Torres, F.; Aracil, R."Non-Destructive Disassembly Robot Cell for Demanufacturing Automation.". -,
- 178 Título del trabajo:** Control visual basado en flujo de movimiento
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: León, España
Fecha de celebración: 10/09/2003
Pomares, J.; Torres, F."Control visual basado en flujo de movimiento". En: Actas de las XXIV Jornadas de Automática. Editorial del Congreso,
- 179 Título del trabajo:** Evaluación del impacto de los laboratorios virtuales con acceso remoto en el aprendizaje de las prácticas de estudios de ingeniería.
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: León, España
Fecha de celebración: 10/09/2003
Candelas, F.A.; Torres, F.; Gil, P.; Ortiz, F.; Puente, S.; Pomares, J."Evaluación del impacto de los laboratorios virtuales con acceso remoto en el aprendizaje de las prácticas de estudios de ingeniería.". En: Actas de las XXIV Jornadas de Automática. Editorial del Congreso,
- 180 Título del trabajo:** Automatic detection of specular reflectance in colour images using the MS-Diagram.
Nombre del congreso: International Conference on Computer Analysis of Images and Patterns
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Groningen, Groningen,
Fecha de celebración: 25/08/2003
Torres, F.; Angulo, J.; Ortiz, F."Automatic detection of specular reflectance in colour images using the MS-Diagram.". -,
- 181 Título del trabajo:** Visual servoing and force control fusion for complex insertion tasks.
Nombre del congreso: International Conference on Advanced Robotics (ICAR)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Coimbra, Portugal

Fecha de celebración: 29/06/2003

Pomares, J.; Torres, F.; Gil, P. "Visual servoing and force control fusion for complex insertion tasks". -,

182 Título del trabajo: VISUAL: Herramienta para la Enseñanza Práctica de la Visión Artificial

Nombre del congreso: Workshop on Education and Practice in Artificial Vision

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Palma de Mallorca, España

Fecha de celebración: 03/06/2003

Gil, P; Pomares, J; Puente, S.T.; Torres, F; Candelas, F; Ortiz, F.G. "VISUAL: Herramienta para la Enseñanza Práctica de la Visión Artificial". -,

183 Título del trabajo: Seguimiento de trayectorias empleando control visual 2D basado en flujo de movimiento

Nombre del congreso: Redvision

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 22/05/2003

J. Pomares, F. Torres. "Seguimiento de trayectorias empleando control visual 2D basado en flujo de movimiento". -,

184 Título del trabajo: Laboratorios Virtuales para el aprendizaje práctico de asignaturas de ingeniería.

Nombre del congreso: Jornadas de redes de investigación en docencia universitaria

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 08/05/2003

Torres F.; Candelas, F.A.; Puente, S.T.; Ortiz, F. G.; Pomares, J.; Gil, P.; Baquero, M.A; Belmonte, A. "Laboratorios Virtuales para el aprendizaje práctico de asignaturas de ingeniería.". En: Investigación en Docencia Universitaria. Redes de Colaboración para el Análisis de la Práctica Docente.. Marfil, ISBN 84-268-1215-5

185 Título del trabajo: Control visual. Predicción de movimiento y fusión con fuerza

Nombre del congreso: Jornadas Iberoamericanas de Robótica

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Madrid, España

Fecha de celebración: 22/11/2002

J. Pomares, F. Torres. "Control visual. Predicción de movimiento y fusión con fuerza". -,

186 Título del trabajo: Educational practice in virtual laboratories for engineering studies.

Nombre del congreso: International Conference on Information and Communication Technologies in Education (ICTE)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Badajoz, España

Fecha de celebración: 13/11/2002

Gil, P.; Pomares, J.; Torres, F.; Ortiz, F.G.; Candelas, F.A.; Puente, S.T."Educational practice in virtual laboratories for engineering studies.". En: Educational Technology: Conferencia Internacional de TIC's en la Educación. Junta de Extremadura. Consejería de Educación Ciencia y Tecnología, ISBN 84-95251-76-0

- 187 Título del trabajo:** Reconstrucción tridimensional de objetos con técnicas de visión y luz estructurada
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Santa Cruz de Tenerife, España
Fecha de celebración: 09/09/2002
P. Gil; E. Manchón; F. Torres; J. Pomares; F. G. Ortiz. "Reconstrucción tridimensional de objetos con técnicas de visión y luz estructurada". En: Proc. XXIII Jornadas de Automática CEA-IFAC. Editorial del Congreso,
- 188 Título del trabajo:** Segmentación de imágenes aéreas mediante morfología matemática en color y geodesia cromática
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Santa Cruz de Tenerife, España
Fecha de celebración: 09/09/2002
Ortiz, F.; Torres, F.; Angulo, J."Segmentación de imágenes aéreas mediante morfología matemática en color y geodesia cromática". En: Proc. XXIII Jornadas de Automática CEA-IFAC. Editorial del Congreso,
- 189 Título del trabajo:** Seguimiento de trayectorias 3D mediante control visual basado en imagen.
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Santa Cruz de Tenerife, España
Fecha de celebración: 09/09/2002
Pomares, J.; Gutiérrez, R.; López, J.M.; Torres, F.; Gil, P."Seguimiento de trayectorias 3D mediante control visual basado en imagen.". En: Proc. XXIII Jornadas de Automática CEA-IFAC. Editorial del Congreso,
- 190 Título del trabajo:** Sistema automático de verificación de tareas de desensamblado.
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Santa Cruz de Tenerife, España
Fecha de celebración: 09/09/2002
Payá, L.; Pomares, J.; Torres, F."Sistema automático de verificación de tareas de desensamblado.". En: Proc. XXIII Jornadas de Automática CEA-IFAC. Editorial del Congreso,
- 191 Título del trabajo:** 2-D visual servoing with integration of multiple predictions of movement based on Kalman filter.
Nombre del congreso: IFAC World Congress on Automatic Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 21/07/2002
Pomares, J.; Torres, F.; Gil, P."2-D visual servoing with integration of multiple predictions of movement based on Kalman filter.". En: 15th IFAC World Congress on Automatic Control. -,

- 192 Título del trabajo:** Static Scheduling with Interruption Costs for Computer Vision Applications
Nombre del congreso: International meeting on vector and parallel processing (VECPAR)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Porto, Portugal
Fecha de celebración: 26/06/2002
Candelas, F.A.; Torres, F.; Gil, P.; Puente, S. "Static Scheduling with Interruption Costs for Computer Vision Applications". - ,
- 193 Título del trabajo:** Morfología matemática. Procesado de la imagen
Nombre del congreso: Cursos de Especialización en Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote
Ciudad de celebración: Santa Pola (Alicante), España
Fecha de celebración: 17/06/2002
Torres; F; Ortiz; F. "Morfología matemática. Procesado de la imagen". - ,
- 194 Título del trabajo:** Procesamiento de imágenes en color
Nombre del congreso: Cursos de Especialización en Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote
Ciudad de celebración: Santa Pola (Alicante), España
Fecha de celebración: 17/06/2002
Torres; F; Ortiz; F. "Procesamiento de imágenes en color". - ,
- 195 Título del trabajo:** Laboratorio Virtual Remoto para la Enseñanza de Robótica.
Nombre del congreso: Jornadas de Trabajo de la Enseñanza vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 18/04/2002
Torres, F.; Candelas, F.A.; Pomares, J.; Puente, S.T.; Ortiz, F.G.; Gil, P. "Laboratorio Virtual Remoto para la Enseñanza de Robótica.". En: Actas de las jornadas. Editorial del Congreso, ISBN 84-8454-159-2
- 196 Título del trabajo:** Objects recognition by means of projective invariantas considering corner-points
Nombre del congreso: International Conference in Central Europe on Computer Graphics, Visulization and Computer Vision
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Plzen,
Fecha de celebración: 04/02/2002
Vicente, A.; Gil, P; Reinoso, O; Torres, F. "Objects recognition by means of projective invariantas considering corner-points". - ,
- 197 Título del trabajo:** Virtual laboratory for robotics and automation
Nombre del congreso: Internet Based Control Education IBCE'01 (IFAC Workshop)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 01/12/2001

Torres, F.; Puente, S.T.; Candelas, F.A.; Pomares, J."Virtual laboratory for robotics and automation". En: Internet Based Control Education IBCE'01 (IFAC Workshop). - ,

- 198 Título del trabajo:** An approach to disassembly sequence generation
Nombre del congreso: IFAC Workshop on Intelligent Assembly and Disassembly
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Canela, Brasil
Fecha de celebración: 05/11/2001
Puente, S.T.; Torres, F.; Gil, P."An approach to disassembly sequence generation". - ,
- 199 Título del trabajo:** Data fusion from multiple cameras for automatic disassembly
Nombre del congreso: IFAC Workshop on Intelligent Assembly and Disassembly
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Canela, Brasil
Fecha de celebración: 05/11/2001
Gil, P.; Puente, S.T.; Torres, F.; Pomares, J.; Candelas, F.A."Data fusion from multiple cameras for automatic disassembly". - ,
- 200 Título del trabajo:** Disassembly movements for geometrical objects through heuristic methods
Nombre del congreso: Symposium on Intelligent Systems and Advanced Manufacturing (SPIE)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Boston, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 28/10/2001
Pomares, J.; Torres, F.; Puente, S."Disassembly movements for geometrical objects through heuristic methods". En: Proceedings of the SPIE International Symposium on Intelligent Systems and Advanced Manufacturing. Editorial del Congreso, ISBN 0-8194-4300X
- 201 Título del trabajo:** Product disassembly scheduling using graph models
Nombre del congreso: Symposium on Intelligent Systems and Advanced Manufacturing (SPIE)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Boston, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 28/10/2001
Puente, S.T.; Torres, F.; Pomares, J."Product disassembly scheduling using graph models". En: Proceedings of the SPIE International Symposium on Intelligent Systems and Advanced Manufacturing. Editorial del Congreso, ISBN 0-8194-4300X
- 202 Título del trabajo:** Vergence Control System for Stereo depth Recovery
Nombre del congreso: Symposium on Intelligent Systems and Advanced Manufacturing (SPIE)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Boston, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 28/10/2001
L.M.Jiménez; O.Reinoso; R.Aracil; F.Torres; J.M.Sebastián. "Vergence Control System for Stereo depth Recovery". En: Proceedings of the SPIE International Symposium on Intelligent Systems and Advanced Manufacturing. Editorial del Congreso, ISBN 0-8194-4300X

- 203 Título del trabajo:** Control visual para el seguimiento de móviles en un plano
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 12/09/2001
Pomares, J.; Gil, P.; Torres, F."Control visual para el seguimiento de móviles en un plano". En: XXII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-699-4593-9
- 204 Título del trabajo:** Vectorial ordering by distance for HSI mathematical morphology
Nombre del congreso: Spanish Symposium on Pattern Recognition and Image Analysis
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Benicassim, Castellón, España
Fecha de celebración: 16/05/2001
Ortiz, F.; Torres, F.; Gil, P.; Pomares, J.; Puente, S; Candelas, F."Vectorial ordering by distance for HSI mathematical morphology". En: IX Spanish Symposium on Pattern Recognition and Image Analysis. -, ISBN 84-8021-351-5;84-8021-350
- 205 Título del trabajo:** Control de enfoque de un sistema activo de visión estereoscópica
Nombre del congreso: Simposio de Ingeniería Eléctrica SIE'2001
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Santa Clara, Cuba
Fecha de celebración: 01/05/2001
Jiménez, L.M.; Fernández, C.; Puerto, R.; García, N.; Sabater, J.M.; Torres, F."Control de enfoque de un sistema activo de visión estereoscópica". En: X Simposio de Ingeniería Eléctrica SIE'2001. -, ISBN 959-250-024-X
- 206 Título del trabajo:** Laboratorio de simulación y ejecución remota para docencia en robótica
Nombre del congreso: Simposio de Ingeniería Eléctrica SIE'2001
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Santa Clara, Cuba
Fecha de celebración: 01/05/2001
Puente, S.T.; Torres, F.; Pomares, J.; Ortiz, F.; Gil, P.; Candelas, F.A."Laboratorio de simulación y ejecución remota para docencia en robótica". En: X Simposio de Ingeniería Eléctrica SIE'2001. -, ISBN 959-250-024-X
- 207 Título del trabajo:** Robolab: Laboratorio Virtual de Robótica Básica a través de Internet
Nombre del congreso: Jornadas de Trabajo de la Enseñanza vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 01/04/2001
Torres, F.; Puente, S.T.; Pomares, J.; Candelas, F.A.; Ortiz, F.G."Robolab: Laboratorio Virtual de Robótica Básica a través de Internet". En: II Jornadas de Trabajo de la Enseñanza vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática. -,

- 208 Título del trabajo:** Comparative study of vectorial morphological operations in different color spaces
Nombre del congreso: Intelligent Robots and Computer Vision XX: Algorithms, Techniques, and Active Vision.
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Newton, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 01/01/2001
Ortiz, F.G.; Torres, F.; Angulo, J.; Puente, S."Comparative study of vectorial morphological operations in different color spaces". En: Intelligent Robots and Computer Vision XX: Algorithms, Techniques and Active Vision.. SPIE Press - The International Society for Optical Engineering,
- 209 Título del trabajo:** SASEPA: Simultaneous Allocation and Scheduling with Exclusion and Precedence RelationsAlgorithm
Nombre del congreso: International Conference on Parallel Processing & Applied Mathematics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Naleczow, Polonia
Fecha de celebración: 01/01/2001
Fernández, C.; Torres, F.; Puente, S.T."SASEPA: Simultaneous Allocation and Scheduling with Exclusion and Precedence RelationsAlgorithm". En: PPAM'2001.. -,
- 210 Título del trabajo:** Web teleoperation of robots with simulation feedback
Nombre del congreso: Telemanipulator and Telepresence Technologies
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Newton, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 01/01/2001
Torres, F.; Puente, S.T.; Cánovas, J.; Mangas, J.; Martínez-Larraz, C."Web teleoperation of robots with simulation feedback". En: VIII Telemanipulator and Telepresence Technologies. -,
- 211 Título del trabajo:** Use of Hue/Saturation/Intensity Color Spaces to the Morphological Processing of Color Images
Nombre del congreso: CGIP'2000
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Saint-Etienne, Francia
Fecha de celebración: 01/10/2000
Ortiz, F.; Torres, F.; Puente, S.; Candelas, F.; Gil, P."Use of Hue/Saturation/Intensity Color Spaces to the Morphological Processing of Color Images". En: CGIP'2000. -, ISBN 2-85428-540-9
- 212 Título del trabajo:** Ingeniería de Sistemas y Automática en las asignaturas obligatorias de los Nuevos Planes de Estudio de Ciclo Largo y segundo Ciclo
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 01/09/2000
Candelas, F. A.; Puente, S. T.; Ortiz, F. G.; Gil, P.; Torres, F."Ingeniería de Sistemas y Automática en las asignaturas obligatorias de los Nuevos Planes de Estudio de Ciclo Largo y segundo Ciclo". En: XXI Jornadas de Automática. -, ISBN 84-699-3163-6

- 213 Título del trabajo:** MOGEDA: Modelo Generico de Desensamblado Automático
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 01/09/2000
Torres, F.; Puente, S.T.; Gil, P.; Candelas, F.A.; Ortiz, F.G."MOGEDA: Modelo Generico de Desensamblado Automático". En: XXI Jornadas de Automática. -, ISBN 84-699-3163-6
- 214 Título del trabajo:** Remote Robot Execution through WWW Simulation
Nombre del congreso: Proc. 15th ICPR (IEEE)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 01/01/2000
Puente, S.T.; Torres, F.; Candelas, F.A.; Ortiz, F.G."Remote Robot Execution through WWW Simulation". En: Proc. 15th ICPR (IEEE). -,
- 215 Título del trabajo:** ASTRO: Aprendizaje mediante Simulación y Teleopreación de Robots
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Salamanca, España
Fecha de celebración: 01/09/1999
Torres, F.; Puente, S.T.; Damas, I.; Puerto, C.; Candelas, F.A."ASTRO: Aprendizaje mediante Simulación y Teleopreación de Robots". En: XX Jornadas de Automática. -,
- 216 Título del trabajo:** Metodología y Herramientas de Planificación Estática para Aplicaciones de Visión Artificial
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Salamanca, España
Fecha de celebración: 01/09/1999
Candelas, F.A.; Puente, S.T.; Torres, F."Metodología y Herramientas de Planificación Estática para Aplicaciones de Visión Artificial". En: XX Jornadas de Automática. -,
- 217 Título del trabajo:** Tratamiento y Modelado de la Información Cromática en Morfología Matemática
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Salamanca, España
Fecha de celebración: 01/09/1999
Torres, F.; Ortiz, F.G."Tratamiento y Modelado de la Información Cromática en Morfología Matemática". En: XX Jornadas de Automática. -,
- 218 Título del trabajo:** Step Edges Location with Subpixel Accuracy in Gray Level Images from Binary Scenes
Nombre del congreso: Simposium Nacional de Reconocimiento de Formas y Análisis de Imagen (SNRFAI)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Bilbao, España
Fecha de celebración: 12/05/1999

Reinoso, O.; Aracil, R.; Jiménez, L.M.; Fernández, C.; Sebastián, J.M.; Torres, F. "Step Edges Location with Subpixel Accuracy in Gray Level Images from Binary Scenes". En: Actas del VIII Simposium Nacional de Reconocimiento de Formas y Análisis de Imágenes.. AERFAI - Asociación Española de Reconocimiento de Formas y Análisis de Imágenes, ISBN 84-95120-81-X

- 219 Título del trabajo:** Simulation and Scheduling of Real-Time Computer Vision Algorithms.
Nombre del congreso: International Conference on Computer Vision Systems ICVS
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Las Palmas de Gran Canaria, España
Fecha de celebración: 13/01/1999
Torres, F.; Candelas, A; Puente, S.T.; Jiménez, L.M.; Fernández, C.; Agulló, R.J. "Simulation and Scheduling of Real-Time Computer Vision Algorithms.". En: Lecture notes in Computer Science, Vol. 1542.. Henrik I. Christensen (Ed.),
- 220 Título del trabajo:** Ingeniería de Sistemas y Automática en los Nuevos Planes de Estudio de Ciclo Largo
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Girona, España
Fecha de celebración: 01/09/1997
Torres, F.; Jiménez, L.M.; Candelas, F. "Ingeniería de Sistemas y Automática en los Nuevos Planes de Estudio de Ciclo Largo". En: XVIII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-88762-76-3
- 221 Título del trabajo:** Ingeniería de Sistemas y Automática en los nuevos Planes de Estudio de Ciclo Corto
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Girona, España
Fecha de celebración: 01/09/1997
Torres, F.; Fernández, C.; Vega, C. "Ingeniería de Sistemas y Automática en los nuevos Planes de Estudio de Ciclo Corto". En: XVIII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-88762-76-3
- 222 Título del trabajo:** Detection of Defects in Aluminium Surface through Computer Vision Techniques
Nombre del congreso: International Conference on Quality Control by Artificial Vision
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Le Creusot, Francia
Fecha de celebración: 01/07/1997
Jiménez, L.M.; Torres, F. "Detection of Defects in Aluminium Surface through Computer Vision Techniques". -, ISBN 2.85428.450.X
- 223 Título del trabajo:** Job-shop scheduling applied to computer vision
Nombre del congreso: SPIE (International Symposium on Optics, Imaging and Instrumentation)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: San Diego, CA, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 01/07/1997
J.M.Sebastián; F.Torres; R.Aracil; O.reinoso; L.M.Jiménez; D.García. "Job-shop scheduling applied to computer vision". -,

- 224** **Título del trabajo:** Reconstruction of step edges with subpixel accuracy in graylevel images
Nombre del congreso: SPIE (International Symposium on Optics, Imaging and Instrumentation)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: San Diego, CA, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 01/07/1997
J.M.Sebastián; O.Reinoso; R.Aracil; D.García; F.Torres. "Reconstruction of step edges with subpixel accuracy in graylevel images". -,
- 225** **Título del trabajo:** Non-Linear Image Processing applied to Template Matching
Nombre del congreso: Spanish Symposium on Pattern Recognition and Image Analysis
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 01/04/1997
Sebastián, J.M.; Aracil, R.; Torres, F.; Jiménez, L.M.; Reinoso, O."Non-Linear Image Processing applied to Template Matching". En: VII National Symposium on Pattern Recognition and Image Analysis. -, ISBN 84-922529-0-1;84-922529-1
- 226** **Título del trabajo:** Construcción de un Entorno para la Investigación y Desarrollo en Visión Artificial
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Santander, España
Fecha de celebración: 01/09/1996
Sanfeliu, A.; Sánchez, F.J.; Torres, F.; Montseny, E."Construcción de un Entorno para la Investigación y Desarrollo en Visión Artificial". En: XVII Jornadas de Automática. -,
- 227** **Título del trabajo:** Modelado de Entornos 3D para Planificación de Trayectorias de Robots mediante Visión Artificial
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: San Sebastián, España
Fecha de celebración: 01/09/1995
Jiménez, L.M.; Aracil, R.; Sebastián, J.M.; Peñín, L.F.; Ferre, M.; Torres, F."Modelado de Entornos 3D para Planificación de Trayectorias de Robots mediante Visión Artificial". En: XVI Jornadas de Automática. -,
- 228** **Título del trabajo:** A New Approach to the Quality Control of Bill Sheets through Artificial Vision Techniques.
Nombre del congreso: ISATA
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Aachen, Alemania
Fecha de celebración: 01/10/1994
Sebastián, J.M.; Aracil, R.; Torres, F.; Bello, J.L.; Barroso, E."A New Approach to the Quality Control of Bill Sheets through Artificial Vision Techniques.". En: 27th ISATA. -, ISBN 0-0947-1969-5
- 229** **Título del trabajo:** Revisión Automática de Pliegos por Visión Artificial
Nombre del congreso: Congreso AER
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Zaragoza, España

Fecha de celebración: 01/11/1993

Sebastián, J.M.; Torres, F.; Montes, C.; Pisonero, F.; Bello, J.L.; Barroso, E. "Revisión Automática de Pliegos por Visión Artificial". En: 3th Congreso AER. -,

230 Título del trabajo: Paralelismo entre Tarjetas de Adquisición y Procesamiento de Imágenes

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Cartagena, España

Fecha de celebración: 01/09/1993

Torres, F.; Sebastián, J.M.; Jiménez, L.M. "Paralelismo entre Tarjetas de Adquisición y Procesamiento de Imágenes". En: XIV Jornadas de Automática. -,

Gestión de I+D+i y participación en comités científicos

Comités científicos, técnicos y/o asesores

- 1 Título del comité:** IFAC TC 9.4 Control Education Committee
Entidad de afiliación: IFAC (International Federation of Automatic Control)
Fecha de inicio: 01/10/2012
- 2 Título del comité:** IFAC TC 5.1 Manufacturing Plant Control
Entidad de afiliación: IFAC (International Federation of Automatic Control)
Fecha de inicio: 01/04/2004

Organización de actividades de I+D+i

- 1 Título de la actividad:** 10th IFAC Workshop on Intelligent Manufacturing Systems, 2010
Modo de participación: Miembro del Comité Científico
Fecha de inicio: 01/07/2010
- 2 Título de la actividad:** 9th IFAC Workshop on Intelligent Manufacturing Systems, 2008
Modo de participación: Miembro del Comité Científico
Fecha de inicio: 09/10/2008
- 3 Título de la actividad:** Jornadas de Seguimiento de Proyectos del Plan Nacional
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 04/06/2008
- 4 Título de la actividad:** II Congreso Español de Informática (CEDI'07)
Modo de participación: Miembro del Comité Científico
Fecha de inicio: 11/09/2007
- 5 Título de la actividad:** V Jornadas de Trabajo de la Enseñanza vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 11/09/2007

- 6 Título de la actividad:** Jornadas sobre Títulos de Grados y Postgrados en Automática: Presentación de propuestas para su análisis y debate.
Modo de participación: Miembro del Comité Organizador
Fecha de inicio: 28/05/2007
- 7 Título de la actividad:** 8th IFAC Workshop on Intelligent Manufacturing Systems, 2007
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 23/05/2007
- 8 Título de la actividad:** V IFAC Workshop Intelligent Assembly and Disassembly, 2007
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 23/05/2007
- 9 Título de la actividad:** XXVII Jornadas de Automática, 2006
Modo de participación: Miembro del Comité Científico
Fecha de inicio: 06/09/2006
- 10 Título de la actividad:** Taller de Ejs: Desarrollo de laboratorios virtuales y remotos
Modo de participación: Miembro del Comité Organizador
Fecha de inicio: 24/04/2006
- 11 Título de la actividad:** I Congreso Español de Informática (CEDI'05)
Modo de participación: Miembro del Comité Científico
Fecha de inicio: 13/09/2005
- 12 Título de la actividad:** IV Jornadas de Trabajo de la Enseñanza vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 13/09/2005
- 13 Título de la actividad:** III Jornadas: Docencia de ISA en Informática y Computadores.
Modo de participación: Miembro del Comité Organizador
Fecha de inicio: 25/10/2004
- 14 Título de la actividad:** La robótica en los albores del siglo XXI (Universidad de Verano Rafael Altamira)
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 19/07/2004
- 15 Título de la actividad:** Mini-Symposium "ISORA-Effective robotics and e-learning technologies for education and development" WAC 2004
Modo de participación: Presidente del Comité Científico
Fecha de inicio: 28/06/2004
- 16 Título de la actividad:** II Jornadas DocenWeb: Educación en Automática.
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 17/03/2004
- 17 Título de la actividad:** Jornadas Hispano-Brasileñas de Automatización y Robótica
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 01/03/2004

- 18 Título de la actividad:** Jornadas Hispano-Austriacas de Desensamblado Inteligente
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 03/02/2004
- 19 Título de la actividad:** I Jornadas DocenWeb: Laboratorios Virtuales y Remotos
Modo de participación: Miembro del Comité Organizador
Fecha de inicio: 11/12/2003
- 20 Título de la actividad:** I Jornadas de Trabajo de Control Visual
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 22/05/2003
- 21 Título de la actividad:** III Jornadas de Trabajo de la Enseñanza vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 20/04/2002
- 22 Título de la actividad:** Jornadas de Técnicas Avanzadas de Visión Artificial Aplicadas a la Industria
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 01/10/2001
- 23 Título de la actividad:** SETAI
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 10/10/1999

Gestión de I+D+i

- 1 Nombre de la actividad:** Comité de Evaluaciones de Titulaciones de Ingeniería y Arquitectura
Tipología de la gestión: Evaluaciones y seguimiento de titulaciones universitarias
Funciones desempeñadas: Vocal Académico
Entidad de realización: Unibasq, Agencia de Calidad del Sistema Universitario Vasco
Fecha de inicio: 04/11/2021
- 2 Nombre de la actividad:** Área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEA) de la Agencia Estatal de Investigación (AEI)
Tipología de la gestión: Gestión de acciones y proyectos de I+D+i
Funciones desempeñadas: Coordinador
Entidad de realización: Agencia Estatal de Investigación
Fecha de inicio: 01/08/2018 **Duración:** 4 años - 5 meses
- 3 Nombre de la actividad:** Área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática de la ANECA (Programa de movilidad)
Tipología de la gestión: Gestión de acciones y proyectos de I+D+i
Funciones desempeñadas: Coordinador
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación **Tipo de entidad:** ANECA
Fecha de inicio: 01/05/2018 **Duración:** 1 año

- 4** **Nombre de la actividad:** Área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEL) de la Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva (ANEP)
Tipología de la gestión: Gestión de acciones y proyectos de I+D+I
Funciones desempeñadas: Coordinador
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva
Fecha de inicio: 01/11/2011
Tipo de entidad: ANEP
Duración: 4 años - 3 meses
- 5** **Nombre de la actividad:** Área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEL) de la Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva (ANEP)
Tipología de la gestión: Gestión de acciones y proyectos de I+D+I
Funciones desempeñadas: Adjunto-Colaborador
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva
Fecha de inicio: 01/10/2009
Tipo de entidad: Agencia de evaluaciones
Duración: 2 años
- 6** **Nombre de la actividad:** Grupo de Trabajo "Educación en Automática" del Comité Español de Automática (CEA)
Tipología de la gestión: Coordinador
Funciones desempeñadas: Coordinador
Entidad de realización: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
Fecha de inicio: 20/04/2002
Duración: 6 años - 4 meses

Evaluación y revisión de proyectos y artículos de I+D+i

- 1** **Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA
Fecha de inicio-fin: 2023 - 2023
Tipo de entidad: Fundación
- 2** **Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA
Fecha de inicio-fin: 2022 - 2022
Tipo de entidad: Fundación
- 3** **Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA
Fecha de inicio-fin: 2020 - 2020
Tipo de entidad: Fundación
- 4** **Nombre de la actividad:** Miembro del Jurado de los Premios de Informática Sociedad Científica Informática de España-Fundación BBVA 2020
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA
Fecha de inicio-fin: 2020 - 2019
Tipo de entidad: Fundación

- 5** **Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA **Tipo de entidad:** Fundación
Fecha de inicio-fin: 2019 - 2019
- 6** **Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA **Tipo de entidad:** Fundación
Fecha de inicio-fin: 2018 - 2018
- 7** **Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA **Tipo de entidad:** Fundación
Fecha de inicio-fin: 2017 - 2017
- 8** **Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva **Tipo de entidad:** ANEP
Fecha de inicio-fin: 2001 - 2017
- 9** **Funciones desempeñadas:** Miembro de la comisión
Entidad de realización: Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MINECO)
Fecha de inicio-fin: 14/07/2016 - 14/07/2016
- 10** **Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA **Tipo de entidad:** Fundación
Fecha de inicio-fin: 2016 - 2016
- 11** **Nombre de la actividad:** Programa ACADEMIA
Funciones desempeñadas: Evaluador
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación **Tipo de entidad:** Agencia de evaluación
Fecha de inicio-fin: 2014 - 2016
- 12** **Nombre de la actividad:** Comité Externo de Evaluación del programa Doctencia-Universidad de Salamanca
Funciones desempeñadas: Evaluador
Entidad de realización: Universidad de Salamanca **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 2013 - 2016
- 13** **Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: EQA
Fecha de inicio-fin: 2011 - 2016

- 14 Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Agencia para la Calidad del Sistema Universitario de Castilla y León (ACSUCYL)
Fecha de inicio-fin: 2009 - 2016
- 15 Nombre de la actividad:** Comisión de evaluación de los programas Ramón y Cajal y Juan de la Cierva (Área IEL)
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva
Tipo de entidad: Agencia de Evaluación
Fecha de inicio-fin: 06/05/2015 - 06/05/2015
- 16 Nombre de la actividad:** Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MEC)
Funciones desempeñadas: Representante de la ANEP (IEL)
Entidad de realización: Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (DPI)
Fecha de inicio-fin: 04/03/2015 - 06/03/2015
- 17 Nombre de la actividad:** Comisión de evaluación de los programas Ramón y Cajal y Juan de la Cierva (Área IEL)
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva
Tipo de entidad: Agencia de Evaluación
Fecha de inicio-fin: 26/05/2014 - 26/05/2014
- 18 Nombre de la actividad:** Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MEC)
Funciones desempeñadas: Representante de la ANEP (IEL)
Entidad de realización: Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (DPI)
Fecha de inicio-fin: 10/04/2014 - 10/04/2014
- 19 Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: European Science Foundation
Fecha de inicio-fin: 2014 - 2014
- 20 Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA
Tipo de entidad: Fundación
Fecha de inicio-fin: 2014 - 2014
- 21 Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Evaluador de la Agencia Regional de Ciencia y Tecnología de Murcia
Fecha de inicio-fin: 2013 - 2014
- 22 Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: AGENCIA DE GESTIO D'AJUTS UNIVERSITARIS I DE RECERCA
Fecha de inicio-fin: 2009 - 2014
- 23 Nombre de la actividad:** Comisión de evaluación de los programas Ramón y Cajal y Juan de la Cierva (Área IEL)
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión

Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva

Tipo de entidad: Agencia de Evaluación

Fecha de inicio-fin: 05/05/2013 - 05/05/2013

24 Nombre de la actividad: Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MEC)

Funciones desempeñadas: Representante de la ANEP (IEL)

Entidad de realización: Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (DPI)

Fecha de inicio-fin: 05/07/2012 - 05/07/2012

25 Nombre de la actividad: Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MEC)

Funciones desempeñadas: Representante de la ANEP (IEL)

Entidad de realización: Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (DPI)

Fecha de inicio-fin: 25/05/2011 - 25/05/2011

26 Nombre de la actividad: Comisión de evaluación de los programas Ramón y Cajal y Juan de la Cierva (Área IEL)

Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión

Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva

Tipo de entidad: Agencia de Evaluación

Fecha de inicio-fin: 06/05/2011 - 06/05/2011

27 Nombre de la actividad: Comisión de evaluación de los programas Ramón y Cajal y Juan de la Cierva (Área IEL)

Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión

Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva

Tipo de entidad: Agencia de Evaluación

Fecha de inicio-fin: 14/05/2010 - 14/05/2010

28 Funciones desempeñadas: Evaluador científico de proyectos

Entidad de realización: Evaluador de la Agencia Regional de Ciencia y Tecnología de Murcia

Fecha de inicio-fin: 2010 - 2010

29 Nombre de la actividad: Comité de Expertos para la evaluación del área de Bienes de Equipo, Diseño y Producción Industrial de la Comunidad de Madrid

Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión

Entidad de realización: Comunidad de Madrid

Tipo de entidad: Agencia de evaluación

Fecha de inicio-fin: 2008 - 2008

30 Nombre de la actividad: Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MEC)

Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión

Entidad de realización: Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (DPI)

Fecha de inicio-fin: 05/07/2006 - 05/07/2006

31 Nombre de la actividad: Proyectos I+D del IMPIVA

Funciones desempeñadas: Evaluador científico de proyectos

Entidad de realización: Instituto de la Pequeña y Mediana Industria de la Generalitat Valenciana (IMPIVA)

Fecha de inicio-fin: 2005 - 2005

- 32 Nombre de la actividad:** Proyectos I+D
Funciones desempeñadas: Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Generalitat Valenciana **Tipo de entidad:** Agencia evaluación
Fecha de inicio-fin: 2004 - 2005
- 33 Nombre de la actividad:** Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MEC)
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (DPI)
Fecha de inicio-fin: 08/03/2004 - 08/03/2004
- 34 Nombre de la actividad:** Seguimiento científico técnico final de las ayudas REACT-UE
Funciones desempeñadas: Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Comunidad de Madrid **Tipo de entidad:** Otros
Fecha de inicio: 2023
- 35 Nombre de la actividad:** Convocatoria de ayudas para la recualificación del sistema universitario español para 2021-2023
Funciones desempeñadas: Vocal de la comisión de evaluación de Ingeniería y Arquitectura
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 2023
- 36 Nombre de la actividad:** Evaluación de profesorado emérito año 2022
Funciones desempeñadas: Evaluador científico
Entidad de realización: Junta de Andalucía **Tipo de entidad:** Consejería de Tranformación Económica, Industria, Conocimiento y Universidad
Fecha de inicio: 2022
- 37 Nombre de la actividad:** Coordinador del Área: TIC TECNOLOGÍAS DE LA INFORMACIÓN Y LAS COMUNICACIONES Y SERVICIOS DE ALTO VALOR AÑADIDO
Funciones desempeñadas: Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Comunidad de Madrid **Tipo de entidad:** Otros
Fecha de inicio: 2022
- 38 Nombre de la actividad:** Coordinador del Área: TIC TECNOLOGÍAS DE LA INFORMACIÓN Y LAS COMUNICACIONES Y SERVICIOS DE ALTO VALOR AÑADIDO
Funciones desempeñadas: Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Comunidad de Madrid **Tipo de entidad:** Otros
Fecha de inicio: 2021
- 39 Nombre de la actividad:** Convocatoria de ayudas para la recualificación del sistema universitario español para 2021-2023
Funciones desempeñadas: Evaluador en Ingeniería y Arquitectura
Entidad de realización: Universidad del País Vasco **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 2021
- 40 Nombre de la actividad:** Convocatoria de ayudas para la recualificación del sistema universitario español para 2021-2023
Funciones desempeñadas: Vocal de la comisión de evaluación de Ingeniería y Arquitectura
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad

Fecha de inicio: 2021

- 41 Nombre de la actividad:** Coordinador del Área: TIC TECNOLOGÍAS DE LA INFORMACIÓN Y LAS COMUNICACIONES Y SERVICIOS DE ALTO VALOR AÑADIDO
Funciones desempeñadas: Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Comunidad de Madrid **Tipo de entidad:** Otros
Fecha de inicio: 2020
- 42 Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: AGENCIA DE CALIDAD DEL SISTEMA UNIVERSITARIO VASCO
Fecha de inicio: 2019
- 43 Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Fondecyt (Fondo Nacional de Desarrollo Científico y Tecnológico) de Chile
Fecha de inicio: 2016
- 44 Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Agencia Andaluza del Conocimiento
Fecha de inicio: 2016
- 45 Funciones desempeñadas:** Editor de revista
Entidad de realización: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial
- 46 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 10th European Control Conference (ECC 2009)
- 47 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 10th IFAC Workshop on Intelligent Manufacturing Systems (IMS2010)
- 48 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 12th IEEE Conference on Emerging Technologies and Factory Automation, 2007
- 49 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 13th IEEE Conference on Emerging Technologies and Factory Automation, 2008
- 50 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 14th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation (ETFA 2009)
- 51 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 14th IFAC Symposium on Information Control Problems in Manufacturing (INCOM 2012)
- 52 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 14th International Conference on Advanced Robotics (ICAR 2009)

- 53 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 15th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation (ETFA 2010)
- 54 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 17th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation (ETFA 2012)
- 55 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 17th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, RO-MAN 2008
- 56 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2009 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
- 57 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
- 58 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2011 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
- 59 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2013 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2013)
- 60 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2014 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2014)
- 61 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2015 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2015)ation (ICRA 2014)
- 62 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2016 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2016)
- 63 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2017 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2017)
- 64 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 24th Mediterranean Conference on Control and Automation
- 65 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 38th Annual Frontiers in Education (FIE), FIE 2008
- 66 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 40TH International Symposium on Robotics (ISR 2009)

- 67 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 44th IEEE Conference on Decision and Control and European Control Conference, ECC 2005
- 68 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 48th IEEE Conference on Decision and Control (CDC2009)
- 69 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 49th IEEE Conference on Decision and Control (CDC2010)
- 70 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 5th IEEE International Conference on Mechatronics (ICM 2009)
- 71 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 9th IFAC Symposium Advances in Control Education (ACE2012)
- 72 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 9th IFAC Workshop on Intelligent Manufacturing Systems (IMS08)
- 73 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: ACE06 IFAC Symposium
- 74 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: ACE2013 - 10th IFAC Symposium on Advances in Control Education
- 75 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: European Control Conference 2015
- 76 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems, 2007
- 77 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2008
- 78 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IEEE International Symposium on Industrial Electronics, 2007
- 79 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2016)
- 80 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IFAC 2017 World Congress, Toulouse, France

- 81 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IFAC World Congress 2005
- 82 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IFAC World Congress 2008
- 83 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IFAC World Congress 2011
- 84 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IROS2013, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
- 85 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IROS2014, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
Robots and Systems
- 86 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: International Conference on Computer Science 2007
- 87 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: The 33rd Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society, 2007
- 88 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: IEEE Transactions on Education
- 89 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: IEEE Transactions on Image Processing
- 90 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: IEEE Transactions on Learning Technologies
- 91 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: IEEE Transactions on Robotics
- 92 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics Part C
- 93 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: IET Computer Vision
- 94 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: International Journal of Advanced Manufacturing Technology

- 95 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: International Journal of Advanced Robotic Systems
- 96 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: International Journal of Engineering Education
- 97 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: International Journal of Optomechatronics
- 98 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: International Journal of Robots, Education and Art
- 99 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: Journal of Intelligent Manufacturing
- 100 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: Mathematical Problems in Engineering
- 101 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: Mechatronics
- 102 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: Pattern Recognition
- 103 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: RIAI: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial
- 104 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: Robotics and Computer Integrated Manufacturing
- 105 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: Sensors

Otros méritos

Estancias en centros públicos o privados

- Entidad de realización:** Centre de Morphologie Mathématique. Ecole de Mines de Paris.
Ciudad entidad realización: Fontaineblau, Francia
Fecha de inicio-fin: 01/10/2002 - 01/12/2002
Nombre del programa: Investigación en morfología matemática de imágenes en color
Objetivos de la estancia: Invitado/a
- Entidad de realización:** Universidad de Durham
Ciudad entidad realización: Durham, Reino Unido
Fecha de inicio: 25/06/2001 **Duración:** 21 días
Nombre del programa: Curso de Idiomas
Objetivos de la estancia: Otros

Sociedades científicas y asociaciones profesionales

- Nombre de la sociedad:** IEEE senior member
Fecha de inicio-fin: 2000 - 2019
- Nombre de la sociedad:** Comité Español de Automática (CEA)
Fecha de inicio: 1995

Períodos de actividad investigadora

- Nº de tramos reconocidos:** 1
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad acreditante: Sexenios Comisión Nacional Evaluadora de la Actividad Investigadora **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Fecha de obtención: 01/01/2018
- Nº de tramos reconocidos:** 1
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad acreditante: Sexenios Comisión Nacional Evaluadora de la Actividad Investigadora **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Fecha de obtención: 01/01/2012
- Nº de tramos reconocidos:** 1
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad acreditante: Sexenios Comisión Nacional Evaluadora de la Actividad Investigadora **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Fecha de obtención: 01/01/2006

4 **Nº de tramos reconocidos:** 1**Ámbito geográfico:** Nacional**Entidad acreditante:** Sexenios Comisión Nacional Evaluadora de la Actividad Investigadora**Tipo de entidad:** Agencia Estatal**Fecha de obtención:** 01/01/2000**Resumen de otros méritos****1** **Descripción del mérito:** * Director del Secretariado de Innovación Tecnológico-Educativa. Vicerrectorado de Tecnología e Innovación Educativa desde 24 de julio de 2008 al 13 de junio de 2012.**Entidad acreditante:** Universidad de Alicante**Tipo entidad:** Universidad**2** **Descripción del mérito:** * Director del Secretariado de Innovación Tecnológica. Vicerrectorado de Tecnología e Innovación Educativa desde el 1 de marzo de 2005 al 24 de julio de 2008.**Entidad acreditante:** Universidad de Alicante**Tipo entidad:** Universidad**3** **Descripción del mérito:** * Director del Título Propio de la Universidad de Alicante Experto Universitario en Robótica y Visión por Computador. Cursos 2004/2005, 2005/2006, 2006/2007 y 2007/2008.**Entidad acreditante:** Universidad de Alicante**Tipo entidad:** Universidad**4** **Descripción del mérito:** * Director del curso La Robótica en los albores del siglo XXI. Universidad de Verano Rafael Altamira. Julio 2004.**Entidad acreditante:** Universidad de Alicante**Tipo entidad:** Universidad**5** **Descripción del mérito:** * Director en la UA del Programa de Doctorado Interuniversitario en Automática y Robótica. Cursos 2005/2006, 2006/2007 y 2007/2008.**Entidad acreditante:** Universidad de Alicante**Tipo entidad:** Universidad**6** **Descripción del mérito:** * Subdirector del Departamento de Física, Ingeniería de Sistemas y Teoría de la Señal desde Septiembre de 2000 a Octubre de 2004.**Entidad acreditante:** Universidad de Alicante**Tipo entidad:** Universidad**7** **Descripción del mérito:** * Subdirector-Coordenador de las Titulaciones de Informática en la Escuela Politécnica de Alicante desde Junio de 1998 a Abril de 2000.**Entidad acreditante:** Universidad de Alicante**Tipo entidad:** Universidad**8** **Descripción del mérito:** * Subdirector-Coordenador del Grado de Ingeniería Robótica de la UA desde 2015 a 2019**Entidad acreditante:** Universidad de Alicante**Tipo entidad:** Universidad



Blas Manuel Vinagre Jara

Generado desde: Editor CVN de FECYT

Fecha del documento: 03/06/2024

v 1.4.3

1464c430fed6d74a3982576dc5eee27f

Este fichero electrónico (PDF) contiene incrustada la tecnología CVN (CVN-XML). La tecnología CVN de este fichero permite exportar e importar los datos curriculares desde y hacia cualquier base de datos compatible. Listado de Bases de Datos adaptadas disponible en <http://cvn.fecyt.es/>

Resumen libre del currículum

Descripción breve de la trayectoria científica, los principales logros científico-técnicos obtenidos, los intereses y objetivos científico-técnicos a medio/largo plazo de la línea de investigación. Incluye también otros aspectos o peculiaridades importantes.

Blas M. Vinagre Jara es Ingeniero de Telecomunicación (UPM) y Doctor Ingeniero Industrial (UNED). Trabajó como ingeniero de I+D y director de departamento en varias compañías entre 1985 y 1994, principalmente en Guerra Electrónica y Automatización Industrial. En 1994 entró a formar parte del actual Departamento de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática de la Universidad de Extremadura, donde hoy es Catedrático de Universidad en el área de Ingeniería de Sistemas y Automática. Ha sido investigador principal de 4 proyectos nacionales y 3 autonómicos relacionados con procesos industriales, servomecanismos, biomecánica, robótica móvil y robótica flexible. Es coautor de: 2 libros, uno de ellos publicado por Springer y referencia en Control Fraccionario, 14 capítulos de libro, alrededor de 40 artículos en revistas indexadas, y más de 100 contribuciones a congresos internacionales.

Ha organizado o participado en la organización de varios eventos, entre los que cabe destacar los siguientes: 4th IFAC Workshop on Fractional Differentiation and Its Applications (Presidente del comité organizador, Badajoz 2010), Tutorial Workshop on Fractional Order Control (IEEE CDC, Las Vegas 2002), Tutorial Workshop on Applied Fractional Calculus in Controls and Signal Processing (IEEE CDC, Atlanta 2010), Symposium on Fractional Derivatives and Their Applications (ASME-IDETC 2007, 2009, 2011, 2013, 2015), XXXIX Jornadas de Automática (Badajoz, 5 al 7 de septiembre de 2018). Ha sido galardonado con el Honor Award en el 2nd IFAC Workshop on Fractional Differentiation and Its Applications (Porto 2006), y el Best Paper Award (Control Engineering Practice, IFAC World Congress, Milán 2011). Ha sido miembro de numerosos comités técnicos en congresos internacionales, revisor para las principales revistas de control automático y es revisor para Mathematical Reviews. Es miembro del comité editorial de la revista Fractional Calculus & Applied Analysis, y ha sido editor asociado de varios números especiales en revistas indexadas (Signal Processing 2011, International Journal of Bifurcation and Chaos 2012). Es miembro del IEEE y de la IFAC, y miembro del Comité Técnico IFAC: IFAC Technical Committee on Linear Control Systems (TC 2.2).

Su interés investigador incluye teoría de estabilidad, control óptimo, adaptativo, no lineal y en red. Actualmente es investigador de un proyecto nacional cuyo objetivo es desarrollar robots nadadores biomiméticos a escala mili y submilimétrica, afianzando una nueva línea de investigación orientando su experiencia en control y robótica a la ingeniería biomédica: ha dirigido 5 Trabajos Fin de Grado y 2 Fin de Máster sobre microrrobots para aplicaciones médicas y ha impartido varias charlas y seminarios sobre el tema: “Brownian motors and nanorrobots in medicine: a challenging application for fractional calculus” (Department of Precision and Microsystem Engineering, Delft University of Technology, octubre 2014), “Where Biomechatronics Met Fractional Calculus” (ASME/IEEE International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications, Boston 2015), “Robots nadadores tipo flagelo artificial” (UNED, Madrid, mayo 2018).

Indicadores generales de calidad de la producción científica

Información sobre el número de sexenios de investigación y la fecha del último concedido, número de tesis doctorales dirigidas en los últimos 10 años, citas totales, promedio de citas/año durante los últimos 5 años (sin incluir el año actual), publicaciones totales en primer cuartil (Q1), índice h. Incluye otros indicadores considerados de importancia.

Citas totales: WOS: 5949; SCOPUS: 5461; GOOGLE SCHOLAR: 13215.



Blas Manuel Vinagre Jara

Apellidos: **Vinagre Jara**
Nombre: **Blas Manuel**
DNI: **08802559E**
ORCID: **0000-0001-5039-0738**
Fecha de nacimiento: **17/05/1961**
Sexo: **Hombre**
Nacionalidad: **España**
País de nacimiento: **España**
C. Autón./Reg. de nacimiento: **Extremadura**
Provincia de contacto: **Badajoz**
Ciudad de nacimiento: **Villanueva del Fresno**
Dirección de contacto: **Avenida de Elvas, s/n**
Código postal: **06071**
País de contacto: **España**
C. Autón./Reg. de contacto: **Extremadura**
Ciudad de contacto: **Badajoz**
Teléfono fijo: **(+34) 924289600 - 86763**
Fax: **(+34) 924289601**
Correo electrónico: **bvinagre@unex.es**
Teléfono móvil: **(+34) 620847628**
Página web personal: **https://focrob.wordpress.com/**

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Universidad de Extremadura **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática, Escuela de Ingenierías Industriales
Categoría profesional: Catedrático de Universidad **Dirección y gestión (Sí/No):** Sí
Ciudad entidad empleadora: Badajoz, Extremadura, España
Teléfono: (34) 924289600 - 86763 **Fax:** (34) 924289601 **Correo electrónico:** bvinagre@unex.es
Fecha de inicio: 24/04/2017
Modalidad de contrato: Funcionario/a **Régimen de dedicación:** Tiempo completo
Primaria (Cód. Unesco): 331102 - Ingeniería de control
Secundaria (Cód. Unesco): 331114 - Servomecanismos
Terciaria (Cód. Unesco): 120702 - Sistemas de control

Entidad empleadora: Universidad de Extremadura

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1	Universidad de Extremadura	Profesor Titular de Universidad	01/09/2008
2	Universidad de Extremadura	Profesor T. de Escuelas Universitarias	01/02/2001
3	Universidad de Extremadura	Profesor Asociado	09/04/1994
4	JOCA, S.A.	Jefe de Departamento Telecontrol	01/09/1990
5	SISTEMAS RADIANTES F. MOYANO, S.A.	Jefe de Departamento Microondas	01/07/1988
6	Electrónica ENSA, S.A.	Ingeniero I+D	01/09/1985

1 Entidad empleadora: Universidad de Extremadura **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor Titular de Universidad
Fecha de inicio-fin: 01/09/2008 - 23/04/2017

2 Entidad empleadora: Universidad de Extremadura **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor T. de Escuelas Universitarias
Fecha de inicio-fin: 01/02/2001 - 01/09/2008

3 Entidad empleadora: Universidad de Extremadura **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor Asociado
Fecha de inicio-fin: 09/04/1994 - 01/02/2001

4 Entidad empleadora: JOCA, S.A.
Categoría profesional: Jefe de Departamento Telecontrol
Fecha de inicio-fin: 01/09/1990 - 08/04/1994

5 Entidad empleadora: SISTEMAS RADIANTES F. MOYANO, S.A.
Categoría profesional: Jefe de Departamento Microondas
Fecha de inicio-fin: 01/07/1988 - 01/07/1990

6 Entidad empleadora: Electrónica ENSA, S.A.
Categoría profesional: Ingeniero I+D
Fecha de inicio-fin: 01/09/1985 - 01/07/1988

Formación académica recibida

Titulación universitaria

Estudios de 1º y 2º ciclo, y antiguos ciclos (Licenciados, Diplomados, Ingenieros Superiores, Ingenieros Técnicos, Arquitectos)

Nombre del título: Ingeniero de Telecomunicación

Entidad de titulación: ETS de Ingenieros de Telecomunicación, UPM

Fecha de titulación: 01/03/1993

Doctorados

Programa de doctorado: Doctor Ingeniero Industrial

Entidad de titulación: ETS de Ingenieros Industriales, UNED

Fecha de titulación: 17/07/2001

Conocimiento de idiomas

Idioma	Comprensión auditiva	Comprensión de lectura	Interacción oral	Expresión oral	Expresión escrita
Portugués		B1	A1	A1	A1
Francés		B1	B1	B1	B1
Inglés		B1	B1	B1	B1
Español		C1	C1	C1	C1

Actividad docente

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- Título del trabajo:** Robots nadadores tipo Purcell: Alternativas de diseño y estrategias de locomoción
Entidad de realización: Universidad de Extremadura **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Cristina Nuevo Gallardo
Fecha de defensa: 18/04/2024
- Título del trabajo:** Diseño de un rotot nadador de pequeñas dimensiones tipo flagelo eucariótico artificial. Aplicaciones médicas.
Entidad de realización: Universidad de Extremadura **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: José Emilio Traver Becerra
Fecha de defensa: 09/02/2023

- 3** **Título del trabajo:** Sistemas de control híbridos fraccionarios: modelado, análisis y aplicaciones en robótica móvil y mecatrónica
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Extremadura
Alumno/a: Seyed Hassan HosseinNia
Fecha de defensa: 03/07/2013
- 4** **Título del trabajo:** Some Contributions in Networked Control Systems Based on Fractional Calculus
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Extremadura
Alumno/a: Inés Tejado Balsera
Fecha de defensa: 10/03/2011
- 5** **Título del trabajo:** Sistema cooperativo para el control de intersecciones con vehículos autónomos mediante lógica borrosa
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universidad de Extremadura
Alumno/a: Vicente Milanés Montero
Fecha de defensa: 09/10/2009
- 6** **Título del trabajo:** Networked Control Systems
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad de Castilla La Mancha
Alumno/a: Inés Tejado Balsera
Fecha de defensa: 01/05/2008
- 7** **Título del trabajo:** Estimación de posición y control de vehículos autónomos a elevada velocidad
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Sevilla
Alumno/a: Ángel Rodríguez Castaño
Fecha de defensa: 18/01/2008
- 8** **Título del trabajo:** Realización de un integrador fraccional como módulo básico para la implementación automática de controladores. Análisis de las diferentes técnicas de implantación microelectrónica
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad de Extremadura
Alumno/a: Guillermo Eduardo Santamaría Galdón
Fecha de defensa: 01/11/2006
- 9** **Título del trabajo:** DESIGN METHODS OF FRACTIONAL ORDER CONTROLLERS FOR INDUSTRIAL APPLICATIONS
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Extremadura
Alumno/a: CONCEPCIÓN ALICIA MONJE MICHARET
Fecha de defensa: 25/07/2006
- 10** **Título del trabajo:** Diseño e implantación de controladores fraccionales para el control lateral y longitudinal de un vehículo autónomo
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad de Extremadura
Alumno/a: José Ignacio Suárez Marcelo

Fecha de defensa: 01/11/2004

11 Título del trabajo: Fractional control of industrial processes
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad de Extremadura
Alumno/a: CONCEPCIÓN ALICIA MONJE MICHARET
Fecha de defensa: 01/11/2004

12 Título del trabajo: CONTROL FRACCIONARIO DE CONVERTIDORES ELECTRÓNICOS DE POTENCIA TIPO BUCK
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Extremadura
Alumno/a: ANTONIO JOSÉ CALDERÓN GODOY
Fecha de defensa: 11/04/2003

Experiencia científica y tecnológica

Actividad científica o tecnológica

Proyectos de I+D+i financiados en convocatorias competitivas de Administraciones o entidades públicas y privadas

- 1 Nombre del proyecto:** CATETER CON NAVEGACION AUTONOMA BASADA EN VISION HAPTICA Y MECANISMO LIBERADOR DE MICRORROBOT
Entidad de realización: Universidad de Extremadura **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Badajoz, Extremadura, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Blas Manuel Vinagre Jara; Inés Tejado Balsera
Nº de investigadores/as: 8
Fecha de inicio-fin: 01/10/2024 - 30/09/2027
Cuantía total: 170.875 €
- 2 Nombre del proyecto:** Navegación Háptica y Magnética de Microrrobots Flexibles en Fluidos
Entidad de realización: Universidad de Extremadura **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Badajoz, Extremadura, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Inés Tejado Balsera; Blas Manuel Vinagre Jara
Nº de investigadores/as: 7
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Ciudad entidad financiadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de inicio-fin: 01/06/2020 - 31/05/2023
Cuantía total: 130.317 €
- 3 Nombre del proyecto:** Modelado y Control de Microrrobots Nadadores Biomiméticos para Navegación en Lúmenes.
Entidad de realización: Universidad de Extremadura **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Badajoz, Extremadura, España
Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:

Junta de Extremadura

Tipo de entidad: 0**Ciudad entidad financiadora:** España**Fecha de inicio-fin:** 01/02/2019 - 31/01/2022**Cuantía total:** 149.672,6 €

- 4** **Nombre del proyecto:** CONTROL DE ROBOTS FLEXIBLES SOMETIDOS A FUERZAS EXTERNAS. APLICACIONES A SENSORES DE FUERZA Y SISTEMAS DE POSICIONAMIENTO Y PROPULSIÓN DE ROBOTS EN FLUIDOS

Identificar palabras clave: Robots flexibles**Modalidad de proyecto:** De investigación y desarrollo incluida traslacional**Ámbito geográfico:** Nacional**Grado de contribución:** Investigador/a**Entidad de realización:** Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Vicente Feliu Batlle**Nº de investigadores/as:** 5**Entidad/es financiadora/s:**MINISTERIO DE ECONOMÍA Y COMPETITIVIDAD **Tipo de entidad:** Agencia Estatal**Ciudad entidad financiadora:** España**Tipo de participación:** Coordinador**Cód. según financiadora:** DPI2016-80547-R**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2016 - 31/12/2018**Duración:** 3 años - 36 meses**Cuantía total:** 165.000 €**Cuantía subproyecto:** 165.000 €**Régimen de dedicación:** Tiempo completo

- 5** **Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE NUEVAS TÉCNICAS DE CONTROL FRACCIONARIO PARA MECATRÓNICA. APLICACIÓN A BRAZOS FLEXIBLES Y SU TELEOPERACIÓN

Identificar palabras clave: Robots flexibles**Modalidad de proyecto:** De investigación y desarrollo incluida traslacional**Ámbito geográfico:** Nacional**Grado de contribución:** Investigador/a**Entidad de realización:** Universidad de Extremadura **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** BADAJOZ, Extremadura, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** BLAS MANUEL VINAGRE JARA**Nº de investigadores/as:** 4**Entidad/es financiadora/s:**MINISTERIO DE ECONOMÍA Y COMPETITIVIDAD **Tipo de entidad:** Agencia Estatal**Ciudad entidad financiadora:** España**Tipo de participación:** Coordinador**Cód. según financiadora:** DPI2012-37062-C02-02**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2013 - 31/12/2015**Duración:** 3 años - 36 meses**Cuantía total:** 70.200 €**Cuantía subproyecto:** 70.200 €**Régimen de dedicación:** Tiempo completo

- 6** **Nombre del proyecto:** APLICACIÓN DE TÉCNICAS DE DINÁMICA MULTICUERPO AL DISEÑO DE ÓRTESIS ACTIVAS

Identificar palabras clave: Robots asistenciales**Ámbito geográfico:** Nacional

Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad de Extremadura **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Badajoz, Extremadura, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco Javier Alonso Sánchez
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Ciencia e Innovación
Cód. según financiadora: DPI2009-13438-C03-02
Fecha de inicio-fin: 01/01/2009 - 01/01/2012
Entidad/es participante/s: Universidad de Extremadura
Cuantía total: 56.000 € **Cuantía subproyecto:** 56.000 €
Régimen de dedicación: Tiempo parcial

- 7** **Nombre del proyecto:** Control y Coordinación de un Sistema de Vehículos Autónomos en Red en el marco de los Sistemas Híbridos
Identificar palabras clave: Robots autónomos
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Blas Manuel Vinagre Jara
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Ciencia e Innovación
Tipo de participación: Coordinador
Cód. según financiadora: TRA2008-06602-C03-02
Fecha de inicio-fin: 01/01/2009 - 01/01/2011
Entidad/es participante/s: Universidad de Extremadura
Cuantía total: 63.646 € **Cuantía subproyecto:** 63.646 €
Régimen de dedicación: Tiempo completo

- 8** **Nombre del proyecto:** IMPLANTACIÓN DE UN SOFTWARE PARA LA ADQUISICIÓN Y PROCESADO DE DATOS ESPECTRALES DE UNA LÍNEA AUTOMATIZADA DE CLASIFICACIÓN DE BULBOS DE CEBOLLA MEDIANTE ESPECTROMETRÍA NIR
Identificar palabras clave: Automatización en agricultura
Ámbito geográfico: Autonómica
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Blas Manuel Vinagre Jara
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:
Junta de Extremadura
Tipo de participación: Coordinador
Cód. según financiadora: PDT09A053
Fecha de inicio-fin: 01/01/2009 - 01/01/2011
Entidad/es participante/s: INEASA; Universidad de Extremadura
Cuantía total: 45.532 € **Cuantía subproyecto:** 45.532 €
Régimen de dedicación: Tiempo completo

- 9** **Nombre del proyecto:** Control Supervisor de Sistemas Híbridos Distribuidos
Identificar palabras clave: Control distribuido
Ámbito geográfico: Autonómica
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Blas Manuel Vinagre Jara

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:

Junta de Extremadura

Cód. según financiadora: PDT08A049

Fecha de inicio-fin: 01/01/2008 - 01/01/2010

Entidad/es participante/s: S.A.; Sistemas de Automatismo y Control; Universidad de Extremadura

Cuantía total: 113.630 €

Cuantía subproyecto: 113.630 €

Régimen de dedicación: Tiempo completo

10 Nombre del proyecto: MATHEMATICA

Identificar palabras clave: Sistemas de control, sistemas guiados

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ENRIQUE ZUAZUA IRIONDO

Nº de investigadores/as: 600

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Educación, Política Social y Deporte

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Cód. según financiadora: CSD2006-00032

Fecha de inicio-fin: 01/01/2006 - 01/01/2010

Entidad/es participante/s: Universidad de Extremadura

Cuantía total: 7.500.000 €

Cuantía subproyecto: 0 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

11 Nombre del proyecto: MODELADO, ANÁLISIS Y GUIADO DE UN SISTEMA DE VEHÍCULOS EN RED

Identificar palabras clave: Robots autónomos

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): BLAS MANUEL VINAGRE JARA

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Educación, Política Social y Deporte

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Cód. según financiadora: PI2005-07980-C03-03

Fecha de inicio-fin: 01/01/2005 - 01/01/2008

Entidad/es participante/s: CSIC; Universidad de Alcalá; Universidad de Extremadura

Cuantía total: 41.650 €

Cuantía subproyecto: 41.650 €

Régimen de dedicación: Tiempo completo

12 Nombre del proyecto: CONTROL FRACCIONARIO DE PROCESOS INDUSTRIALES

Identificar palabras clave: Sistemas continuos

Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): BLAS MANUEL VINAGRE JARA

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

Junta de Extremadura

Cód. según financiadora: 2PR02A024

Fecha de inicio-fin: 01/01/2002 - 01/01/2005

Entidad/es participante/s: Universidad de Extremadura

Cuantía total: 32.486,3 €

Cuantía subproyecto: 32.486,3 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

13 Nombre del proyecto: DISEÑO E IMPLANTACIÓN DE CONTROLADORES FRACCIONALES PARA EL CONTROL LATERAL Y LONGITUDINAL DE VEHÍCULOS AUTÓNOMOS

Identificar palabras clave: Robots autónomos

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): BLAS MANUEL VINAGRE JARA

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Educación, Política Social y Deporte

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Tipo de participación: Coordinador

Cód. según financiadora: DPI2002-04064-C05-03

Fecha de inicio-fin: 01/01/2002 - 01/01/2005

Entidad/es participante/s: CSIC; Universidad de Alcalá; Universidad de Extremadura; Universidad Politécnica de Madrid

Cuantía total: 23.000 €

Cuantía subproyecto: 23.000 €

Régimen de dedicación: Tiempo completo

14 Nombre del proyecto: OBTENCIÓN DE LICOPENO A PARTIR DE PRODUCTOS Y SUBPRODUCTOS INDUSTRIALES DEL TOMATE

Identificar palabras clave: Empleo de herramientas bioquímicas, microbiológicas y biológicas

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): EDUARDO SABIO REY

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

MCYT

Cód. según financiadora: 1FD97-0755-C02-01

Fecha de inicio-fin: 01/01/1999 - 01/01/2001

Entidad/es participante/s: Universidad de Extremadura

Cuantía total: 20.000 €

Cuantía subproyecto: 20.000 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

15 Nombre del proyecto: OBTENCIÓN DE LICOPENO Y COMBUSTIBLES BIOMÁSICOS A PARTIR DE PRODUCTOS Y SUBPRODUCTOS INDUSTRIALES DEL TOMATE

Identificar palabras clave: Empleo de herramientas bioquímicas, microbiológicas y biológicas

Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): EDUARDO SABIO REY

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

Junta de Extremadura

Cód. según financiadora: IPR98A058

Fecha de inicio-fin: 01/01/1999 - 01/01/2000

Entidad/es participante/s: Universidad de Extremadura

Cuantía total: 20.000 €

Cuantía subproyecto: 20.000 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

Contratos, convenios o proyectos de I+D+i no competitivos con Administraciones o entidades públicas o privadas

- 1** **Nombre del proyecto:** Diseño y desarrollo de un guante-manguito instrumentado para estudios ergonómicos en el entorno laboral
Identificar palabras clave: Aparato electrónico
Entidad de realización: Universidad de Extremadura
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Entidad de realización: Universidad de Extremadura
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): BLAS MANUEL VINAGRE JARA
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es participante/s: Universidad de Extremadura
Entidad/es financiadora/s:
Preving Investment **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Extremadura, España
Cód. según financiadora: NC
Fecha de inicio: 15/05/2018 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 33.000 € **Cuantía subproyecto:** 33.000 €
- 2** **Nombre del proyecto:** IRIDA-Innovative Remote and Ground Sensors, Data and Tools into a Decision Support System for Agriculture Water Management
Identificar palabras clave: Aparato electrónico
Entidad de realización: Universidad de Extremadura
Grado de contribución: Subcontrato
Entidad de realización: Universidad de Extremadura
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): BLAS MANUEL VINAGRE JARA
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es participante/s: Consejo Superior de Investigaciones Científicas - Córdoba; Universidad de Extremadura
Entidad/es financiadora/s:
INNOVATI **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Cód. según financiadora: NC
Fecha de inicio: 01/04/2016 **Duración:** 15 años
Cuantía total: 15.000 € **Cuantía subproyecto:** 15.000 €
- 3** **Nombre del proyecto:** MEJORA Y AUTOMATIZACIÓN DEL PROCESO DE ESTERILIZACIÓN DE LATAS DE CONSERVAS(Convenio de colaboración).
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ANTONIO JOSÉ CALDERÓN GODOY
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es participante/s: Universidad de Extremadura
Entidad/es financiadora/s:
CARCESA (NABISCO)
Fecha de inicio: 01/04/1996
Cuantía total: 0 €

- 4 Nombre del proyecto:** AUTOMATIZACIÓN Y OPTIMIZACIÓN FUNCIONAL DE UN TUNEL DE LIOFILIZADO(Convenio de colaboración).
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): BLAS MANUEL VINAGRE JARA
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es participante/s: Universidad de Extremadura
Entidad/es financiadora/s: Agrotécnica Extremeña, S.A.
Fecha de inicio: 01/09/1995
Cuantía total: 0 €

Resultados

Propiedad industrial e intelectual

Título propiedad industrial registrada: Dispositivo para la determinación de la consistencia ungueal
Inventores/autores/obtenedores: Raquel Mayordomo Acevedo; Ester Mingorance Álvarez; Ana María Pérez Pico; Inés Tejado Balsera; José Emilio Traver Becerra; Blas Manuel Vinagre Jara; Javier Prieto Arranz; Vicente Feliu Batlle
Entidad titular de derechos: Universidad de Extremadura
Nº de solicitud: 201930273
País de inscripción: España
Fecha de registro: 26/03/2019
Fecha de concesión: 09/04/2021

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

- 1 Índice H:** 25
Fecha de aplicación: 22/01/2023
Fuente de Índice H: WOS
- 2 Índice H:** 45
Fecha de aplicación: 22/01/2023
Fuente de Índice H: GOOGLE SCHOLAR
- 3 Índice H:** 30
Fecha de aplicación: 22/01/2023
Fuente de Índice H: SCOPUS

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Enrique Mancha Sánchez; Andrés Joaquín Serrano Balbontín; Inés Tejado Balsera; Blas Manuel Vinagre Jara. Autonomous Spermatozoon-like Microrobot with Chemical Propulsion. British Journal of Surgery. 110, pp. znac443.029. 2023.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: Sí
- 2** José Emilio Traver Becerra; Cristina Nuevo Gallardo; Inés Tejado Balsera; Javier Fernández Portales; Juan Francisco Ortega Morán; José Blas Pagador Carrasco; Blas Manuel Vinagre Jara. Cardiovascular circulatory system and left carotid model. A fractional approach to disease modeling. Fractal and Fractional. 6, pp. 1 - 21. 2022.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: Sí
- 3** José Emilio Traver Becerra; Cristina Nuevo Gallardo; Paloma Rodríguez; Inés Tejado Balsera; Blas Manuel Vinagre Jara. Modeling and Control of IPMC-based Artificial Eukaryotic Flagellum Swimming Robot: Distributed Actuation. Algorithms. 6 - 5, pp. 1 - 18. 2022.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: Sí
- 4** Andrés J. Serrano; Cristina Nuevo Gallardo; José Emilio Traver Becerra; Inés Tejado Balsera; Blas Manuel Vinagre Jara. Purcell's three-link microswimmer based on IPMC actuators: Simulations in COMSOL Multiphysics. IEEE Latin America Transactions. 20 - 3, pp. 474 - 480. IEEE, 2022.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 5** Cristina Nuevo Gallardo; José Emilio Traver Becerra; Inés Tejado Balsera; Blas Manuel Vinagre Jara. "Purcell's Three-Link Swimmer: Assessment of Geometry and Gaits for Optimal Displacement and Efficiency. Mathematics. 9 - 10, pp. 1 - 17. MDPI, 01/06/2021.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: Sí
- 6** 1. Fractional Modelling of Flexural Behavior of Toenail Plates: First Step for Clinical Purposes. Medical Engineering & Physics. 90, pp. 23 - 32. Elsevier, 2021.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 7** José Emilio Traver Becerra; Inés Tejado Balsera; Cristina Nuevo Gallardo; Miguel Ángel López Romero; Blas Manuel Vinagre Jara. Performance Study of Propulsion of N-link Artificial Microswimmers Within a Fractional Order Approach: From Simulations to Hardware-in-the-loop Experiments. European Journal of Control. 58, pp. 340 - 356. Elsevier, 2021.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 8** Inés Tejado; Blas M Vinagre; José Emilio Traver; Javier Prieto-Arranz; Cristina Nuevo-Gallardo. Back to Basics: Meaning of the Parameters of Fractional Order PID Controllers. Mathematics. 7 - 6, pp. 530. 13/06/2019.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
- 9** AA Dastjerdi; B M Vinagre; YQ Chen,; SH HosseinNia. Linear fractional order controllers; A survey in the frequency domain. Annual Reviews in Control. 47, pp. 51 - 70. 08/05/2019.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No

- 10** Daniel Feliu-Talegon; Vicente Feliu-Batlle; Inés Tejado; Blas M Vinagre; S Hassan HosseinNia. Stable force control and contact transition of a single link flexible robot using a fractional-order controller. ISA transactions. 89, pp. 139 - 157. 08/05/2019.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
- 11** Ángel Canelo; Inés Tejado Balsler; José Emilio Traver Becerra; Cristina Nuevo Gallardo; Blas Manuel Vinagre Jara; Javier Prieto Arranz. A Human-inspired Simulator for the Study of Orientation and Balance Control. WSEAS Transactions on Biology and Biomedicine. 16, pp. 10 - 20. 2019.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 12** Richard Magin; Blas M. Vinagre; Igor Podlubny. Can Cybernetics and Fractional Calculus Be Partners?. IEEE Systems, Man and Cybernetics Magazine. 4, pp. 14 - 25. 2018.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 2 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
- 13** BLAS MANUEL VINAGRE JARA; Vicente Feliu Batlle; Inés Tejado Balsera. Control fraccionario: fundamentos y guía de uso. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. 13, pp. 265 - 280. Elsevier, 2016.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 14** Djari Abdelhamid; Bouden Toufik; Blas M. Vinagre. Optimal Fractional-order Sliding Mode Controller Design for a class of Fractional-order Nonlinear Systems using particle swarm optimization Algorithm. Control Engineering and Applied Informatics. 4, pp. 14 - 25. 2016.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 3 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Control and Systems Engineering
Índice de impacto: 0.695 **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 52 **Num. revistas en cat.:** 60
- 15** Blas M. Vinagre; Inés Tejado; José Emilio Traver. There's plenty of fractional at the botton, I: Brownian motors and swimming microrobots. Fractional Calculus and Applied Analysis. 2016.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 16** Seyed Hassan HosseinNia; Richard Magin; BLAS MANUEL VINAGRE JARA. Chaos in fractional and integer order NSG systems. Signal Processing. 107, pp. 302 - 311. Elsevier, 2015.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 17** Inés Tejado Balsera; BLAS MANUEL VINAGRE JARA; Daniel Torres; Álvaro López Bernal; Francisco J Villalobos Martín; Luca Testi; Igor Podlubny; Igor Podlubny. Fractional Approach for Estimating Sap Velocity in Trees. Fractional Calculus & Applied Analysis. 18, pp. 479 - 494. De Gruyter, 2015.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 18** Seyed Hassan HosseinNia; Inés Tejado Balsera; BLAS MANUEL VINAGRE JARA. A Method for the Design of Robust Controllers Ensuring the Quadratic Stability for Switching Systems. Journal of Vibration and Control. 20, pp. 1085 - 1098. SAGE, 2014.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 19** Inés Tejado Balsera; Seyed Hassan HosseinNia; BLAS MANUEL VINAGRE JARA. Adaptive Gain-Order Fractional Control for Network-Based Applications. *Fractional Calculus & Applied Analysis*. 17, pp. 462 - 482. De Gruyter, 2014.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 20** Seyed Hassan HosseinNia; Inés Tejado Balsera; Vicente Milanés Montero; Jorge Villagrà; BLAS MANUEL VINAGRE JARA. Experimental Application of Hybrid Fractional-Order Adaptive Cruise Control at Low Speed. *IEEE Transactions on Control Systems Technology*. 22, pp. 2329 - 2336. IEEE, 2014.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 21** Inés Tejado Balsera; S. Hassan HosseinNia and Blas M. Vinagre; BLAS MANUEL VINAGRE JARA; YangQuan Chen. Efficient Control of a Smart Wheel via Internet With Compensation of Variable Delays. *Mechatronics*. 23, pp. 821 - 827. Elsevier, 2013.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 22** Inés Tejado Balsera; Vicente Milanés Montero; Jorge Villagrà. Fractional Network-Based Control for Vehicle Speed Adaptation via Vehicle-to-Infrastructure Communications. *IEEE Transactions on Control Systems Technology*. pp. 780 - 790. IEEE, 2013.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 23** Seyed Hassan HosseinNia; Inés Tejado Balsera; BLAS MANUEL VINAGRE JARA. Fractional-Order Reset Control: Application to a Servomotor. *Mechatronics*. 23, pp. 781 - 788. Elsevier, 2013.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 24** Miguel Romero Hortelano; Ángel Pérez de la Madrid; Carolina Mañoso; Vicente Milanés Montero; BLAS MANUEL VINAGRE JARA. Fractional-order Generalized Predictive Control: Application for Low Speed Control of Gasoline-Propelled Cars. *Mathematical Problems in Engineering*. pp. 1 - 10. Hindawi, 2013.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 25** Miguel Romero Hortelano; Ángel Pérez de la Madrid; Carolina Mañoso; BLAS MANUEL VINAGRE JARA. IIR Approximations to the Fractional Differentiator/Integrator using Chebyshev Polynomials Theory. *ISA Transactions*. 52, pp. 461 - 468. Elsevier, 2013.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 26** Igor Podlubny; Tomas Skovranek; BLAS MANUEL VINAGRE JARA; Ivo Petras; Viktor Verbitsky; YangQuan Chen. Matrix approach to discrete fractional calculus III: non-equidistant grids, variable step length, and distributed orders. *Philosophical Transactions The Royal Society A*. 371, pp. 20120153. Royal Society Publishing, 2013.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 27** Seyed Hassan HosseinNia; Inés Tejado Balsera; BLAS MANUEL VINAGRE JARA. Stability of Fractional Order Switching Systems. *Computers & Mathematics with Applications*. 66, pp. 585 - 596. Elsevier, 2013.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 28** Seyed Hassan HosseinNia; Inés Tejado Balsera; BLAS MANUEL VINAGRE JARA; Dominik Sierociuk. Boolean-based fractional order SMC for switching systems: application to a DC-DC buck converter. *Signal, Image and Video Processing*. 6, pp. 445 - 451. Springer, 2012.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 29** Inés Tejado Balsera; Seyed Hassan HosseinNia; BLAS MANUEL VINAGRE JARA; Xiaona Song; YangQuan Chen. Dealing with Fractional Dynamics of IP Network Delays. *International Journal of Bifurcation and Chaos*. 22, pp. 0 - 13. World Scientific, 2012.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 30** Inés Tejado Balsera; Miguel Romero Hortelano; BLAS MANUEL VINAGRE JARA; Ángel Pérez de la Madrid; YangQuan Chen. Experiences on an Internet Link Characterization and Networked Control of a Smart Wheel. International Journal of Bifurcation and Chaos. 22, pp. 0 - 17. World Scientific, 2012.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 31** Changpin Li; YangQuan Chen; BLAS MANUEL VINAGRE JARA; Igor Podlubny. Introduction (Special Issue). International Journal of Bifurcation and Chaos. 22, pp. 1 - 4. World Scientific, 2012.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 32** M. Romero A. P. Madrid B. M. Vinagre. Arbitrary real-order cost functions for signals and systems. Signal Processing. pp. 372 - 378. 2011.
Tipo de producción: Artículo científico
- 33** Manuel Duarte Ortigueira; Jose Antonio Tenreiro Machado; Juan J Trujillo; BLAS MANUEL VINAGRE JARA. Fractional signals and systems. Signal Processing. 91, pp. 349 - 349. Elsevier, 2011.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 34** D. Sierociuk I. Tejado and B.M. Vinagre. Improved fractional Kalman filter ant its application to estimation over lossy networks. Signal Processing. pp. 542 - 552. 2011.
Tipo de producción: Artículo científico
- 35** Yin Luo; YangQuan Chen; Y Pi; Concepción Alicia Monje Micharet; BLAS MANUEL VINAGRE JARA. Optimized Fractional Order Conditional Integrator. Journal of Process Control. 21, pp. 960 - 966. Elsevier, 2011.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 36** Vicente Milanés-Montero Enrique Onieva-Caracuel Bl. Sistema de asistencia a la conducción basado en una red de comunicaciones de bajo coste. Dyna. pp. 1 - 10. 2010.
Tipo de producción: Artículo científico
- 37** Igor Podlubny Aleksei Chechkin Tomas Skovranek Yan. Matrix approach to discrete fractional calculus II: Partial fractional differential equations. Journal of Computational Physics. pp. 3137 - 3153. 2009.
Tipo de producción: Artículo científico
- 38** Víctor Miñambres María I. Milanés Blas Vinagre Enr. Phase Locked Loop for Distorted Three-Phase Systems tested with a PI, a PID and a Fractional PI. Electrical Review. pp. 201 - 207. 2009.
Tipo de producción: Artículo científico
- 39** José Ignacio Suárez Blas M. Vinagre and YangQuan C. A Fractional Adaptation Scheme for Lateral Control of an AGV. Journal of Vibration and Control. pp. 1499 - 1511. 2008.
Tipo de producción: Artículo científico
- 40** Guillermo E. Santamaría José V. Valverde Raquel Pé. Microelectronic Implementations of Fractional - Order Integrodifferential Operators. Journal of Computational and Nonlinear Dynamics. pp. 21301 - 0. 2008.
Tipo de producción: Artículo científico
- 41** Concepción A. Monje Blas M. Vinagre Vicente Feliu. Tuning and auto - tuning of fractional order controllers for industry applications. Control Engineering Practice. pp. 798 - 812. 2008.
Tipo de producción: Artículo científico
Resultados relevantes: Best Paper Award, IFAC World Congress 2011

- 42** Ramiro S. Barbosa J. A. Tenreiro Machado B. M. Vin. Analysis of the Van der Pol Oscillator Containing Derivatives of Fractional Order. *Journal of Vibration and Control*. pp. 1291 - 1301. 2007.
Tipo de producción: Artículo científico
- 43** Blas M. Vinagre Concepción A. Monje Antonio J. Cal. Fractional PID Controllers for Industry Applications. A Brief Introduction. *Journal of Vibration and Control*. pp. 1419 - 1429. 2007.
Tipo de producción: Artículo científico
- 44** Blas M. Vinagre Vicente Feliu. Optimal Fractional Controllers for Rational Order Systems: A Special Case of the Wiener - Hopf Spectral Factorization Method. *IEEE Transactions on Automatic Control*. pp. 2385 - 2389. 2007.
Tipo de producción: Artículo científico
- 45** C. A. Monje F. Ramos V. Feliu B. M. Vinagre. Tip position control of a lightweight flexible manipulator using a fractional order controller. *IET Control Theory & Applications*. pp. 1451 - 1460. 2007.
Tipo de producción: Artículo científico
- 46** Antonio J. Calderón Blas M. Vinagre Vicente Feliu. Fractional Order Control Strategies for Power Electronic Buck Converters. *Signal Processing*. pp. 2803 - 2819. 2006.
Tipo de producción: Artículo científico
- 47** B. M. Vinagre C. A. Monje. Introducción al Control Fraccionario. *Revista Iberoamericana de Automática e Informática*. pp. 5 - 23. 2006.
Tipo de producción: Artículo científico
- 48** Blas M. Vinagre Jara Antonio J. Calderón Godoy Jos. Teoría de Control y Cálculo Fraccionario. *Revista de la Real Academia de Ciencias Exactas, F.* pp. 241 - 258. 2005.
Tipo de producción: Artículo científico
- 49** YangQuan Chen Blas M. Vinagre Igor Podlubny. Continued Fraction Expansion Approaches to Discretizing Fractional Order Derivatives – An Expository Review. *Nonlinear Dynamics*. pp. 155 - 170. 2004.
Tipo de producción: Artículo científico
- 50** YangQuan Chen Blas M. Vinagre Igor Podlubny. Fractional Order Disturbance Observer for Robust Vibration Suppression. *Nonlinear Dynamics*. pp. 355 - 367. 2004.
Tipo de producción: Artículo científico
- 51** Concepción A. Monje Antonio J. Calderón Blas M. Vi. Fractional PI \int Controllers: Some Tuning Rules for Robustness to Plant Uncertainties. *Nonlinear Dynamics*. pp. 369 - 381. 2004.
Tipo de producción: Artículo científico
- 52** YangQuan Chen and Blas M. Vinagre. A new IIR – type digital fractional order differentiator. *Signal Processing*. pp. 2359 - 2365. 2003.
Tipo de producción: Artículo científico
- 53** I. Podlubny I. Petras B. M. Vinagre Y. Q. Chen P.. Realization of Fractional Order Controllers. *Acta Montanistica Slovaca*. pp. 233 - 235. 2003.
Tipo de producción: Artículo científico
- 54** Blas M. Vinagre Yang Quan Chen and Ivo Petras. Two direct Tustin discretization methods for fractional – order differentiator/integrator. *Journal of the Franklin Institute*. pp. 349 - 362. 2003.
Tipo de producción: Artículo científico

- 55** I. Podlubny I. Petras B. M. Vinagre P. O. Analogue Realizations of Fractional-Order Controllers. Nonlinear Dynamics. pp. 281 - 296. 2002.
Tipo de producción: Artículo científico
- 56** A. Hernández Jiménez B. Vinagre Jara and J. Hernán. Relaxation modulus in the fitting of polycarbonate and poly(vinyl chloride) viscoelastic polymers by a fractional Maxwell model. Colloid Polym Sci. pp. 485 - 489. 2002.
Tipo de producción: Artículo científico
- 57** B. M. Vinagre I. Petras I. Podlubny and Y. Q. Chen. Using Fractional Order Adjustment Rules and Fractional Order Reference Models in Model-Reference Adaptive Control. Nonlinear Dynamics. pp. 269 - 279. 2002.
Tipo de producción: Artículo científico
- 58** B. M. Vinagre I. Podlubny A. Hernández and V. Feli. Some approximations of fractional order operators used in control theory and applications. Fractional Calculus & Applied Analysis. pp. 231 - 248. 2000.
Tipo de producción: Artículo científico
- 59** José I. Suárez Blas M. Vinagre. A fractional model reference adaptive system. A method of adjusting the parameters controller. Journal Européen des Systèmes Automatisés. pp. 977 - 998.
Tipo de producción: Artículo científico
- 60** José Emilio Traver Becerra; Cristina Nuevo Gallardo; Inés Tejado Balsera; Blas Manuel Vinagre Jara. Frequency Domain Modeling of an IPMC-Based Artificial Eukaryotic Flagellum Swimming Robot. ICFDA 2021 – Lecture Notes in Networks and Systems. 452, pp. 58 - 64. Springer, 2022.
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
Autor de correspondencia: No
- 61** Cristina Nuevo Gallardo; José Emilio Traver Becerra; Inés Tejado Balsera; Blas Manuel Vinagre Jara. Modelling Cardiovascular Diseases with Fractional-Order Derivatives. ICFDA 2021 – Lecture Notes in Networks and Systems. 452, pp. 52 - 57. Springer, 2022.
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
Autor de correspondencia: Sí
- 62** Cristina Nuevo Gallardo; José Emilio Traver Becerra; Inés Tejado Balsera; Blas Manuel Vinagre Jara. Path Following for Purcell's Swimmers: An Event-based Control Approach. CONTROL'2022 – Lecture Notes in Electrical Engineering. 930, pp. 487 - 497. Springer, 2022.
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
Autor de correspondencia: Sí
- 63** José Enrique Mancha; José Emilio Traver; Inés Tejado; Javier Prieto; Blas M. Vinagre; Vicente Feliu Batlle. Artificial Flagellum Microrobot Design and Simulation in COMSOL. ROBOT 2017: Third Iberian Robotics Conference. pp. 491 - 501. Springer, 2018. ISBN 978-3-319-70832-4
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 64** Fractional-order PID. PID Control in the Third Millennium. Lessons Learned and New Approaches. pp. 465 - 494. Springer Verlag, 2012. ISBN 978-1-4471-2424-5
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 65** Position and Velocity Control of a Servo by using GPC of Arbitrary Real Order. New trends in nanotechnology and fractional calculus applications. Springer Verlag, 2009. ISBN 978-90-481-3292-8
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

- 66** J. Alonso Ruiz J. Jiménez Gil J. E. Naranjo J. I.. Cooperative Maneuver Study Between Autonomous Cars: Overtaking. EUROCAST 2007 LCNS. pp. 1151 - 1158. Berlin HeidelbergSpringer, 2007. ISBN 978-3-540-75866-2
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 67** Vicente Feliu Blas M. Vinagre and Concepción A. Mo. Fractional control of a single-link flexible manipulator. Advances in Fractional Calculus: Theoretical Devel. pp. 449 - 462. Berlin HeidelbergSpringer, 2007. ISBN 978-1-4020-6042-7
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 68** Jinsong Liang YangQuan Chen Blas M. Vinagre and Ig. Fractional order boundary stabilization of a time-fractional wave equation. Fractional Differentiation and its Applications. pp. 597 - 614. Neusäß - GermanyUbooks Verlag, 2005. ISBN 3866080263
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 69** Jinsong Liang YangQuan Chen Blas M. Vinagre and Ig. Identifying diffusion-wave constant, fractional order and boundary profile of a time-fractional diffusion wave equation from boundary noisy measurements. Fractional Differentiation and its Applications. pp. 517 - 532. Neusäß - GermanyUbooks Verlag, 2005. ISBN 3866080263
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 70** Concepcioacute; n A. Monje Blas M. Vinagre YangQuan Chen Vicente F. Optimal Tunings for Fractional PlfÜDfY Controllers. Fractional Differentiation and its Applications. pp. 675 - 686. Neusäß - GermanyUbooks Verlag, 2005. ISBN 3866080263
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 71** YangQuan Chen Kevin L. Moore Blas M. Vinagre and. Robust PID Controller Autotuning with an Iso-Damping Property Through a Phase Shaper. Fractional Differentiation and its Applications. pp. 687 - 706. Neusäß - GermanyUbooks Verlag, 2005. ISBN 3866080263
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 72** I. Suárez Blas M. Vinagre José E. Naranjo and Yang. Validation of the Model of an Unmanned Autonomous Vehicle Used in Path-Tracking Task. Intelligent Systems at the Service of Mankind. pp. 105 - 116. Neusäß - GermanyUbooks Verlag, 2005. ISBN 3866080263
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 73** Ivo Petras YangQuan Chen and Blas M. Vinagre. Robust stability test for interval fractional order linear systems. Unsolved Problems in Mathematical Systems & Contro. pp. 208 - 211. Princeton, NJ, USA Princeton University Press, 2004. ISBN 9780691117485
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 74** J. I. Suárez B. M. Vinagre A. J. Calderón C. A. Mo. Using Fractional Calculus for Lateral and Longitudinal Control of Autonomous Vehicles. Computer Aided Systems Theory – EUROCAST 2003. pp. 337 - 348. Berlin HeidelbergSpringer, 2003. ISBN 978-3-540-20221-9
Tipo de producción: Capítulo de libro
- 75** Concepción A. Monje YangQuan Chen Blas M. Vinagre. Fractional-order Systems and Controls: Fundamentals and Applications. Fractional-order Systems and Controls: Fundamentals and Applications. pp. 0 - 0. LondonSpringer, 2010. ISBN 978-1-84996-334-3
Tipo de producción: Libro o monografía científica
- 76** Ivo Petras Igor Podlubny Paul O'Leary Lubomír Dorc. Analogue realization of fractional order controllers. Analogue realization of fractional order controllers. pp. 0 - 0. Kosice, SlovakiaFakulta BERG, TU Kosice, 2002. ISBN 80-7099-627-7
Tipo de producción: Libro o monografía científica **Tipo de soporte:** Libro

77 Blas M. Vinagre. Fractional Calculus Applications in Automatic Control and Robotics (Lecture Notes). pp. 1 - 330.

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1 Título del trabajo:** Magnet-based Wireless Power Transmission at Extreme Low Frequencies for Microrobots
Nombre del congreso: IEEE - 6TH INTERNATIONAL CONFERENCE ON CONTROL AUTOMATION AND DIAGNOSIS (ICCAD'22)
Autor de correspondencia: Sí
Ciudad de celebración: Lisbon, Portugal
Fecha de celebración: 13/07/2022
Fecha de finalización: 15/07/2022
Entidad organizadora: IEEE
Andrés Joaquín Serrano Balbontín; Inés Tejado Balser; José Emilio Traver Becerra; Cristina Nuevo Gallardo; Blas Manuel Vinagre Jara. "Proceedings".
- 2 Título del trabajo:** Finite Element Model of a Helical Swimming Robot in COMSOL Multiphysics®
Nombre del congreso: EUROPE COMSOL CONFERENCE 2020
Autor de correspondencia: Sí
Ciudad de celebración: Online,
Fecha de celebración: 14/10/2020
Fecha de finalización: 15/10/2020
Entidad organizadora: COMSOL
Miguel Ángel López; Cristina Nuevo Gallardo; Paloma Rodríguez; José Emilio Traver Becerra; Inés Tejado Balsera; Blas Manuel Vinagre Jara. "Proceedings".
- 3 Título del trabajo:** Improved Locomotion of an AEF Swimming Robot Using Fractional Order Control
Nombre del congreso: 2019 IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON SYSTEMS, MAN, AND CYBERNETICS (SMC'19)
Autor de correspondencia: Sí
Ciudad de celebración: Bari, Italia
Fecha de celebración: 06/10/2019
Fecha de finalización: 09/10/2019
Entidad organizadora: IEEE **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
José Emilio Traver Becerra; Inés Tejado Balsera; Javier Prieto Arranz; Cristina Nuevo Gallardo; Blas Manuel Vinagre Jara. "Proceedings".
- 4 Título del trabajo:** Frequency Domain Based Fractional Order Modeling of IPMC Actuators for Control
Nombre del congreso: 2019 EUROPEAN CONTROL CONFERENCE (ECC'19)
Autor de correspondencia: Sí
Ciudad de celebración: Nápoles, Italia
Fecha de celebración: 25/06/2019
Fecha de finalización: 29/06/2019
Inés Tejado Balsera; Javier Prieto Arranz; José Emilio Traver Becerra; Miguel Ángel López; Blas Manuel Vinagre Jara. "Proceedings".

- 5** **Título del trabajo:** Comparing Classical and Fractional Order Control Strategies of a Cardiovascular Circulatory System Simulator
Nombre del congreso: IFAC Conference on Advances in Proportional-Integral-Derivative Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 09/05/2018
Fecha de finalización: 11/05/2018
José Emilio Traver; Inés Tejado; Javier Prieto; Blas M. Vinagre.
- 6** **Título del trabajo:** Artificial Flagellum Microrobot. Design and Simulation in COMSOL
Nombre del congreso: Third Iberian Robotics Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Unión Europea
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 22/11/2017
Fecha de finalización: 24/11/2017
José Enrique Mancha; José Emilio Traver; Inés Tejado; Javier Prieto; BLAS MANUEL VINAGRE JARA; Vicente Feliu Batlle.
- 7** **Título del trabajo:** Two Strategies for Fractional Sliding Mode Control of Integer Order Systems by System Augmentation: Application to a Servomotor
Nombre del congreso: 2017 IFAC WORLD CONGRESS (IFAC WC 2017)
Autor de correspondencia: Sí
Ciudad de celebración: Toulouse, Francia
Fecha de celebración: 09/07/2017
Fecha de finalización: 14/07/2017
Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control (IFAC)
Inés Tejado Balsera; Abdelhamid Djari; Blas Manuel Vinagre Jara. "<http://www.ifac-papersonline.net>".
- 8** **Título del trabajo:** Low-cost Hardware-in-the-loop Testbed of a Mobile Robot to Support Learning in Automatic Control and Robotics
Nombre del congreso: 11th IFAC Symposium on Advances in Control Education
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 01/06/2016
Fecha de finalización: 03/06/2016
Inés Tejado Balsera; Daniel Torres; Emiliano Pérez; BLAS MANUEL VINAGRE JARA.
- 9** **Título del trabajo:** Physical Modeling based Simulators to Support Teaching in Automatic Control: the Rotary Pendulum
Nombre del congreso: 11th IFAC Symposium on Advances in Control Education
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 01/06/2016
Fecha de finalización: 03/06/2016
Inés Tejado Balsera; Daniel Torres; Emiliano Pérez; BLAS MANUEL VINAGRE JARA.
- 10** **Título del trabajo:** Iterative Learning and Fractional Reset Control
Nombre del congreso: ASME IDETC/CIE 2015
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación (comunicación oral)

Autor de correspondencia: Sí
Ciudad de celebración: Boston, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 03/08/2015
Fecha de finalización: 05/08/2015
Entidad organizadora: ASME
Con comité de admisión ext.: Sí
Forma de contribución: Artículo científico
Seyed Hassan HosseinNia; Inés Tejado Balsera; Blas Manuel Vinagre Jara; YangQuan Chen.

- 11 Título del trabajo:** Where Biomechanics met Fractional Calculus
Nombre del congreso: ASME IDETC/CIE 2015
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote **Intervención por:** Por invitación
Ciudad de celebración: Boston, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 03/08/2015
Fecha de finalización: 05/08/2015
Entidad organizadora: ASME
BLAS MANUEL VINAGRE JARA.
- 12 Título del trabajo:** Fractional Disturbance Observer for Vibration Suppression of a Beam-Cart System
Nombre del congreso: IEEE ASME MESA 2014
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Senigallia, Italia
Fecha de celebración: 09/09/2014
Fecha de finalización: 12/09/2014
Entidad organizadora: IEEE/ASME
Con comité de admisión ext.: Sí
Forma de contribución: Artículo científico
Inés Tejado Balsera; BLAS MANUEL VINAGRE JARA; Daniel Torres; Emiliano Pérez.
- 13 Título del trabajo:** A General Form for Reset Control Including Fractional Order Dynamics
Nombre del congreso: 19th IFAC World Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Ciudad del Cabo, República Sudafricana
Fecha de celebración: 25/08/2014
Fecha de finalización: 29/08/2014
Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control
Con comité de admisión ext.: Sí
Forma de contribución: Artículo científico
Seyed Hassan HosseinNia; Inés Tejado Balsera; Daniel Torres; BLAS MANUEL VINAGRE JARA.
- 14 Título del trabajo:** Basic Properties and Stability of Fractional Order Reset Control Systems
Nombre del congreso: European Control Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación

Ciudad de celebración: Zürich, Suiza
Fecha de celebración: 17/07/2013
Fecha de finalización: 19/07/2013
Con comité de admisión ext.: Sí
Forma de contribución: Artículo científico
Seyed Hassan HosseinNia; BLAS MANUEL VINAGRE JARA; Inés Tejado Balsera.

- 15** **Título del trabajo:** A Survey of Fractional-Order Generalized Predictive Control
Nombre del congreso: 51st IEEE Conference on Decision and Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Maui, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 10/12/2012
Fecha de finalización: 13/12/2012
Entidad organizadora: IEEE
Con comité de admisión ext.: Sí
Forma de contribución: Artículo científico
Miguel Romero Hortelano; Ángel Pérez de la Madrid; Carolina Mañoso; BLAS MANUEL VINAGRE JARA.
- 16** **Título del trabajo:** Comparing Fractional Order PI Controllers With Variable Gain and Gain-Order for the Networked Control of a Servomotor
Nombre del congreso: IFAC CONFERENCE ON ADVANCES IN PID CONTROL
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Brescia, Italia
Fecha de celebración: 28/03/2012
Fecha de finalización: 30/03/2012
Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control
Con comité de admisión ext.: Sí
Forma de contribución: Artículo científico
Inés Tejado Balsera; Seyed Hassan HosseinNia; BLAS MANUEL VINAGRE JARA.
- 17** **Título del trabajo:** Data-driven Fractional PID Control: Application to DC motors in Flexible Joints
Nombre del congreso: IFAC CONFERENCE ON ADVANCES IN PID CONTROL
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Brescia, Italia
Fecha de celebración: 28/03/2012
Fecha de finalización: 30/03/2012
Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control
Con comité de admisión ext.: Sí
Forma de contribución: Artículo científico
Jorge Villagrà; BLAS MANUEL VINAGRE JARA; Inés Tejado Balsera.
- 18** **Título del trabajo:** Fractional Gain Scheduling Controller for a Networked Smart Wheel. Experimental Results
Nombre del congreso: 18th IFAC World Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación

Ciudad de celebración: Milán, Italia

Fecha de celebración: 30/08/2011

Fecha de finalización: 03/09/2011

Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control

Con comité de admisión ext.: Sí

Forma de contribución: Artículo científico

Inés Tejado Balsera; BLAS MANUEL VINAGRE JARA; YangQuan Chen.

19 Título del trabajo: Low Speed Control of an Autonomous Vehicle by Using a Fractional PI

Nombre del congreso: 18th IFAC World Congress

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Milán, Italia

Fecha de celebración: 30/08/2011

Fecha de finalización: 03/09/2011

Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control

Inés Tejado Balsera; Vicente Milanés Montero; Jorge Villagrà; Jorge Godoy; Seyed Hassan HosseinNia; BLAS MANUEL VINAGRE JARA.

20 Título del trabajo: Multivariable fractional order PID controller design via LMI approach

Nombre del congreso: 18th IFAC World Congress

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación

Ciudad de celebración: Milán, Italia

Fecha de celebración: 30/08/2011

Fecha de finalización: 03/09/2011

Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control

Con comité de admisión ext.: Sí

Forma de contribución: Artículo científico

Xiaona Song; YangQuan Chen; Inés Tejado Balsera; BLAS MANUEL VINAGRE JARA.

21 Título del trabajo: Tuning predictive controllers with optimization: application to GPC and FGPC

Nombre del congreso: 18th IFAC World Congress

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación

Ciudad de celebración: Milán, Italia

Fecha de celebración: 30/08/2011

Fecha de finalización: 03/09/2011

Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control

Publicación en acta congreso: Sí

Con comité de admisión ext.: Sí

Forma de contribución: Artículo científico

Miguel Romero Hortelano; Inés Tejado Balsera; Ángel Pérez de la Madrid; BLAS MANUEL VINAGRE JARA.

22 Título del trabajo: Infinite Horizont State-feedback LQR Controller for Fractional Systems

Nombre del congreso: 49th IEEE Conference on Decision and Control

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Atlanta (USA),

Fecha de celebración: 15/12/2010

Fecha de finalización: 18/12/2010

Dominik Sierociuk and Blas M. Vinagre.

23 Nombre del congreso: 11th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Singapore,

Fecha de celebración: 07/12/2010

Miguel Romero Ángel P. de Madrid Carolina Mañoso B.

24 Nombre del congreso: 4th IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Badajoz (Spain),

Fecha de celebración: 18/10/2010

Dominik Sierociuk Blas M. Vinagre.

25 Nombre del congreso: 4th IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Badajoz (Spain),

Fecha de celebración: 18/10/2010

Francisco Lavado Inés Tejado Blas M. Vinagre.

26 Nombre del congreso: 4th IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Badajoz (Spain),

Fecha de celebración: 18/10/2010

Inés Tejado Blas M. Vinagre YangQuan Chen.

27 Nombre del congreso: 4th IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Badajoz (Spain),

Fecha de celebración: 18/10/2010

S. Hassan HosseinNia Dominik Sierociuk Antonio J.

28 Nombre del congreso: 4th IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Badajoz (Spain),

Fecha de celebración: 18/10/2010

S. Hassan HosseinNia and Blas M. Vinagre.

29 Título del trabajo: Clavileño: Evolution or an Autonomous Car

Nombre del congreso: 13th International IEEE Annual Conference on Intelligent Transportation S

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Funchal (Portugal),

Fecha de celebración: 22/09/2010

Fecha de finalización: 25/09/2010

Vicente Milanés David F. Llorca Blas M. Vinagre Ca.

- 30** **Título del trabajo:** Controller for Urban Intersections Based on Hybrid Automaton
Nombre del congreso: 13th International IEEE Annual Conference on Intelligent Transportation S
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Funchal (Portugal),
Fecha de celebración: 22/09/2010
Fecha de finalización: 25/09/2010
S. Hassan HosseinNia Inés Tejado Blas M. Vinagre V.
- 31** **Título del trabajo:** Optimized Fractional Order Conditional Integrator
Nombre del congreso: American Control Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Baltimore (USA),
Fecha de celebración: 30/06/2010
Fecha de finalización: 02/07/2010
Ying Luo YangQuan Chen Youguo Pi Concepción A. Mon.
- 32** **Título del trabajo:** V2I-Based Architecture for Information Exchange among Vehicles
Nombre del congreso: 7th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Lecce (Italy),
Fecha de celebración: 13/05/2010
Fecha de finalización: 16/05/2010
V. Milanés J. Godoy J. Pérez B. Vinagre C. Gonzále.
- 33** **Nombre del congreso:** Symposium on Fractional signals and Systems
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Lisbon (Portugal),
Fecha de celebración: 04/11/2009
I. Tejado M. Romero B. M. Vinagre A. P. de Madrid.
- 34** **Nombre del congreso:** 14th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Palma de Mallorca (Spain),
Fecha de celebración: 07/09/2009
Bettou Khalfa Abdelfatah Charef Blas M. Vinagre.
- 35** **Nombre del congreso:** 14th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Palma de Mallorca (Spain),
Fecha de celebración: 07/09/2009
Concepción A. Monje Blas M. Vinagre Guillermo E. S.
- 36** **Nombre del congreso:** 14th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Palma de Mallorca (Spain),
Fecha de celebración: 07/09/2009
Igor Podlubny Tomas Skovranek Blas M. Vinagre Jara.

- 37 Título del trabajo:** Comparing generalized order PID controllers for networked control systems with random delays and data dropouts
Nombre del congreso: 7th ASME International Conference MSNDC
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: San Diego (USA),
Fecha de celebración: 30/08/2009
Fecha de finalización: 03/09/2009
Inés Tejado Blas M. Vinagre YangQuan Chen.
- 38 Título del trabajo:** Fully automated tuning and implementation of fractional PID controllers
Nombre del congreso: 7th ASME International Conference MSNDC
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: San Diego (USA),
Fecha de celebración: 30/08/2009
Fecha de finalización: 03/09/2009
Guillermo E. Santamaría Inés Tejado Blas M. Vinagr.
- 39 Título del trabajo:** Matrix approach to discretization of ordinary and partial differential equations of arbitrary real order: the MATLAB toolbox
Nombre del congreso: 7th ASME International Conference MSNDC
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: San Diego (USA),
Fecha de celebración: 30/08/2009
Fecha de finalización: 03/09/2009
Igor Podlubny Tomas Skovranek Blas M. Vinagre Jara.
- 40 Nombre del congreso:** 15th International Workshop on Dynamics and Control
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Tossa de Mar (Spain),
Fecha de celebración: 31/05/2009
Inés Tejado Blas M. Vinagre Jara Francisco Lavado.
- 41 Nombre del congreso:** 6th IEEE International Conference-Workshop Compatibility and Power Electr
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Badajoz (Spain),
Fecha de celebración: 20/05/2009
Víctor Miñambres María I. Milanés Blas Vinagre Enr.
- 42 Título del trabajo:** GPC Strategies for the Lateral Control of a Networked AGV
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Mechatronics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Málaga (Spain),
Fecha de celebración: 14/04/2009
Fecha de finalización: 17/04/2009
Miguel Romero Inés Tejado José I. Suárez Blas M. V.

- 43** **Nombre del congreso:** IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Ankara (Turkey),
Fecha de celebración: 05/11/2008
Blas M. Vinagre Jara.
- 44** **Nombre del congreso:** IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Ankara (Turkey),
Fecha de celebración: 01/11/2008
José Ignacio Suárez Blas M. Vinagre.
- 45** **Nombre del congreso:** IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Ankara (Turkey),
Fecha de celebración: 01/11/2008
M. Romero I. Tejado B. M. Vinagre A. P. de Madrid.
- 46** **Título del trabajo:** Effects of a Communication Network on the Longitudinal and Lateral Control of an AGV
Nombre del congreso: IEEE International Symposium on Industrial Electronics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Cambridge, UK,
Fecha de celebración: 01/07/2008
Fecha de finalización: 03/07/2008
Inés Tejado Blas M. Vinagre José I. Suárez.
- 47** **Título del trabajo:** GPC Control of a Fractional – Order Plant: Improving Stability and Robustness
Nombre del congreso: IFAC World Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Seoul (Korea),
Fecha de celebración: 01/07/2008
Fecha de finalización: 03/07/2008
Miguel Romero Blas M. Vinagre Ángel P. de Madrid.
- 48** **Nombre del congreso:** MELECON 2008
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Ajaccio (France),
Fecha de celebración: 01/05/2008
Inés Tejado Blas M. Vinagre José I. Suárez Teresa.
- 49** **Título del trabajo:** A proposal for parameter tuning in fractional MRAC. Application to the lateral control of an autonomous vehicle
Nombre del congreso: 6th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Toulouse (France),
Fecha de celebración: 01/09/2007
Fecha de finalización: 03/09/2007
José Ignacio Suárez Blas M. Vinagre.

- 50 Título del trabajo:** Microelectronic implementations of fractional order integro – differential operators
Nombre del congreso: ASME IDET/CIE
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Las Vegas (USA),
Fecha de celebración: 01/09/2007
Fecha de finalización: 03/09/2007
Guillermo E. Santamaría José V. Valverde Raquel Pé.
- 51 Título del trabajo:** PI vs Fractional PI for the control of a shunt active power filter
Nombre del congreso: ASME IDET/CIE
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Las Vegas (USA),
Fecha de celebración: 01/09/2007
Fecha de finalización: 03/09/2007
A. Rico M. I. Milanés E. Romero B. M. Vinagre.
- 52 Nombre del congreso:** International Carpathian Control Conference
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Strbske Pleso (Slovak Republic),
Fecha de celebración: 01/05/2007
Blas M. Vinagre Concha A. Monje Inés Tejado.
- 53 Nombre del congreso:** 32nd Annual Conference IEEE Industrial Electronics Society (IECON'06)
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Paris, France,
Fecha de celebración: 01/11/2006
Joaquín Cervera Alfonso Baños Concha A. Monje Blas.
- 54 Nombre del congreso:** 7th Portuguese Conference on Automatic Control
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Lisboa, Portugal,
Fecha de celebración: 01/09/2006
Blas M. Vinagre Antonio J. Calderón.
- 55 Nombre del congreso:** 7th Portuguese Conference on Automatic Control
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Lisboa, Portugal,
Fecha de celebración: 01/09/2006
Blas M. Vinagre Concepción A. Monje.
- 56 Nombre del congreso:** XXVI Jornadas de Automática.
Ciudad de celebración: Alicante,
Fecha de celebración: 01/09/2006
Concepción A. Monje Micharet Blas M. Vinagre Jara.
- 57 Nombre del congreso:** 2nd IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Porto, Portugal,

Fecha de celebración: 01/07/2006

Concepción A. Monje Blas M. Vinagre Vicente Feliu.

58 Nombre del congreso: 2nd IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Porto, Portugal,

Fecha de celebración: 01/07/2006

José I. Suárez Blas M. Vinagre Y. Q. Chen.

59 Nombre del congreso: 2nd IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Porto, Portugal,

Fecha de celebración: 01/07/2006

YangQuan Chen Huifang Dou Blas M. Vinagre Concha A.

60 Nombre del congreso: International Symposium Mathematical Methods in Engineering

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Ankara, Turquía,

Fecha de celebración: 01/04/2006

Blas M. Vinagre Concepción A. Monje José A. Calder.

61 Nombre del congreso: International Symposium Mathematical Methods in Engineering

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Ankara, Turquía,

Fecha de celebración: 01/04/2006

Ramiro S. Barbosa J. A. Tenreiro Machado Blas M. V.

62 Título del trabajo: Fractional control of a single-link flexible manipulator

Nombre del congreso: ASME 2005 International Design Engineering Technical Conferences & Comput

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Long Beach, USA,

Fecha de celebración: 01/09/2005

Fecha de finalización: 03/09/2005

V. Feliu B. M. Vinagre C. A. Monje.

63 Título del trabajo: Auto-tuning of fractional lead-lag compensators

Nombre del congreso: 16th IFAC World Congress

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Praga, Rep. Checa,

Fecha de celebración: 01/07/2005

Fecha de finalización: 03/07/2005

C. A. Monje B. M. Vinagre A. J. Calderón V. Feliu.

64 Título del trabajo: Setup of a spatial lookahead path tracking controller

Nombre del congreso: 16th IFAC World Congress

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Praga, Rep. Checa,

Fecha de celebración: 01/07/2005

Fecha de finalización: 03/07/2005

A. R. Castaño A. Ollero B. M. Vinagre Y. Q. Chen.

65 Nombre del congreso: XXV Jornadas de Automática.

Ciudad de celebración: Ciudad Real, Spain,

Fecha de celebración: 01/09/2004

A. J. Calderón C. A. Monje B. M. Vinagre V. Feliu.

66 Nombre del congreso: 2nd IEEE International Conference on Computational Cybernetics

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Vienna, Austria,

Fecha de celebración: 01/08/2004

Concepción A. Monje Antonio J. Calderón Blas M. Vi.

67 Nombre del congreso: IEEE International Conference on Computational Cybernetics

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Vienna, Austria,

Fecha de celebración: 01/08/2004

Ivo Petras YangQuan Chen Blas M. Vinagre Igor Podl.

68 Nombre del congreso: 1st IFAC Congress on Fractional Differentiation and its Applications

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Bordeaux, France,

Fecha de celebración: 01/07/2004

YangQuan Chen Kevin L. Moore Blas M. Vinagre Igor.

69 Nombre del congreso: 1st IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Bordeaux, France,

Fecha de celebración: 01/07/2004

B. M. Vinagre C. A. Monje A. J. Calderón Y. Q. Che.

70 Nombre del congreso: 1st IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Bordeaux, France,

Fecha de celebración: 01/07/2004

C. A. Monje B. M. Vinagre Y. Q. Chen V. Feliu P. L.

71 Nombre del congreso: 1st IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Bordeaux, France,

Fecha de celebración: 01/07/2004

E. Pereira C. A. Monje B. M. Vinagre F. Gordillo.

72 Nombre del congreso: 1st IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Bordeaux, France,

Fecha de celebración: 01/07/2004

Jinsong Liang YangQuan Chen Blas M. Vinagre Igor P.

- 73** **Nombre del congreso:** 1st IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Bordeaux, France,
Fecha de celebración: 01/07/2004
Jinsong Liang YangQuan Chen Blas M. Vinagre Igor P.
- 74** **Nombre del congreso:** 5th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Lisbon, Portugal,
Fecha de celebración: 01/07/2004
J. I. Suárez B. M. Vinagre F. Gutiérrez J. D. Nara.
- 75** **Título del trabajo:** Linear Fractional Order Control of a DC – DC Buck Converter
Nombre del congreso: European Control Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Cambridge, UK,
Fecha de celebración: 10/09/2003
Fecha de finalización: 13/09/2003
A. J. Calderón B. M. Vinagre and V. Feliu.
- 76** **Título del trabajo:** A new discretization method for fractional order differentiators via continued fraction expansion
Nombre del congreso: ASME Design Engineering Technical Conferences
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Chicago, USA,
Fecha de celebración: 01/09/2003
Fecha de finalización: 03/09/2003
YangQuan Chen Blas M. Vinagre and Igor Podlubny.
- 77** **Título del trabajo:** On Fractional Disturbance Observer
Nombre del congreso: ASME Design Engineering Technical Conferences
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Chicago, USA,
Fecha de celebración: 01/09/2003
Fecha de finalización: 03/09/2003
YangQuan Chen Blas M. Vinagre and Igor Podlubny.
- 78** **Título del trabajo:** Fractional Sliding Mode Control of a DC-DC Buck Converter with Application to DC Motor Drives
Nombre del congreso: 11th International Conference on Advanced Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Coimbra, Portugal,
Fecha de celebración: 01/07/2003
Fecha de finalización: 03/07/2003
A. J. Calderón B. M. Vinagre and V. Feliu.

- 79** **Título del trabajo:** Spatial Path Tracking of an Autonomous Industrial Vehicle Using Fractional Order Controllers
Nombre del congreso: 11th International Conference on Advanced Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Coimbra, Portugal,
Fecha de celebración: 01/07/2003
Fecha de finalización: 03/07/2003
J. I. Suárez B. M. Vinagre and Y. Q. Chen.
- 80** **Nombre del congreso:** IFAC SICICA International Symposium on Intelligent Components and Instrum
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Aveiro, Portugal,
Fecha de celebración: 01/07/2003
A. Rodríguez – Castaño A. Ollero B. M. Vinagre and.
- 81** **Nombre del congreso:** EUROCAST 2003
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Las Palmas de Gran Canaria, Spain,
Fecha de celebración: 01/02/2003
B. M. Vinagre A. J. Calderón J. I. Suárez and C. A.
- 82** **Nombre del congreso:** Portuguese Conference on Automatic Control
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Aveiro, Portugal,
Fecha de celebración: 01/09/2002
A. J. Calderón C. A. Monje and B. M. Vinagre.
- 83** **Nombre del congreso:** Portuguese Conference on Automatic Control
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Aveiro, Portugal,
Fecha de celebración: 01/09/2002
C. A. Monje A. J. Calderón B. M. Vinagre and V. Fe.
- 84** **Nombre del congreso:** 15th International Symposium on Math. Theory of Networks and Systems
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: South Bend, USA,
Fecha de celebración: 01/08/2002
Blas M. Vinagre Ivo Petras Igor Podlubny and YangQ.
- 85** **Nombre del congreso:** 15th International Symposium on Mathematical Theory of Networks and Syste
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: South Bend, USA,
Fecha de celebración: 01/08/2002
Ivo Petras Yang Quan Chen and Blas M. Vinagre.
- 86** **Nombre del congreso:** Internatinal Carpathian Control Conference
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Ostrava, Rep. Checa,
Fecha de celebración: 01/05/2002
Ivo Petras Blas. M. Vinagre Lubomir Dorcak and Vic.

- 87** **Nombre del congreso:** Internatinal Carpathian Control Conference
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Ostrava, Rep. Checa,
Fecha de celebración: 01/05/2002
Ivo Petras YangQuan Chen and Blas. M. Vinagre.
- 88** **Título del trabajo:** Two digital realizations of fractional controllers: application to temperature control of a solid
Nombre del congreso: European Control Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Porto, Portugal,
Fecha de celebración: 01/09/2001
Fecha de finalización: 03/09/2001
B. M. Vinagre I. Petras P. Merchán and L. Dorcak.
- 89** **Título del trabajo:** Optimal Fractional Controllers for Commensurate Order Systems: a special case of the Wiener-Hopf Method
Nombre del congreso: 39th IEEE Conference on Decision and Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Sidney, Australia,
Fecha de celebración: 01/12/2000
Fecha de finalización: 03/12/2000
B. M. Vinagre and V. Feliu.
- 90** **Nombre del congreso:** XXI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla,
Fecha de celebración: 01/09/2000
P. Merchán R. Mota A. J. Calderón B.M. Vinagre.
- 91** **Nombre del congreso:** Conférence Internationale Francophone d'Automatique
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Lille, France,
Fecha de celebración: 01/07/2000
B. M. Vinagre I. Podlubny A. Hernández and V. Fel.
- 92** **Nombre del congreso:** International Carpathian Control Conference
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: High Tatras, Slovakia,
Fecha de celebración: 01/05/2000
I. Petras L. Dorcak P. O'Leary B. M. Vinagre and I.
- 93** **Título del trabajo:** On fractional PID controllers: a frequency domain approach
Nombre del congreso: IFAC Workshop on Digital Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Terrassa, Spain,
Fecha de celebración: 01/04/2000
Fecha de finalización: 03/04/2000

B. M. Vinagre I. Podlubny L. Dorcak and V. Feliu.

- 94** **Nombre del congreso:** I Jornadas de MATLAB en Extremadura
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Badajoz, Spain,
Fecha de celebración: 01/02/2000
B. M. Vinagre V. Feliu.
- 95** **Nombre del congreso:** XX Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Salamanca, Spain,
Fecha de celebración: 01/09/1999
A. Hernández B. M. Vinagre V. Feliu.
- 96** **Nombre del congreso:** XX Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Salamanca, Spain,
Fecha de celebración: 01/09/1999
M. I. Milanés J. Gasós R. García B. M. Vinagre.
- 97** **Título del trabajo:** Frequency domain identification of a flexible structure with piezoelectric actuators by using irrational transfer functions
Nombre del congreso: 37th IEEE Conference on Decision and Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Tampa, USA,
Fecha de celebración: 01/12/1998
Fecha de finalización: 03/12/1998
B. M. Vinagre V. Feliu and J. J. Feliu.
- 98** **Nombre del congreso:** XIX Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Madrid, Spain,
Fecha de celebración: 01/09/1998
J. García B. M. Vinagre V. Feliu.
- 99** **Nombre del congreso:** XVIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Girona, Spain,
Fecha de celebración: 01/09/1997
V. Feliu B. M. Vinagre J.J. Feliu.
- 100** **Nombre del congreso:** V Symposium Nacional de la URSI
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Vigo, Spain,
Fecha de celebración: 01/09/1990
J. L. Fontecha C. Cagigal B. Vinagre J. M. Gutiérrez.

Actividades de divulgación

- 1 Título del trabajo:** Symposium on Applied Fractional Calculus
Tipo de evento: Simposio **Ámbito geográfico:** Internacional
Fecha de celebración: 01/01/2007
- 2 Título del trabajo:** JORNADAS SOBRE SISTEMAS INTELIGENTES VEHICULARES Y ROBÓTICA MÓVIL
Tipo de evento: JORNADAS TÉCNICAS **Ámbito geográfico:** NACIONAL
Fecha de celebración: 01/01/2004
- 3 Título del trabajo:** I JORNADAS DE MATLAB EN EXTREMADURA
Tipo de evento: JORNADAS TÉCNICAS **Ámbito geográfico:** NACIONAL
Fecha de celebración: 01/01/2000
- 4 Título del trabajo:** I SEMINARIO DE CONTROL AUTOMÁTICO EN LA UEX
Tipo de evento: SEMINARIO **Ámbito geográfico:** NACIONAL
Fecha de celebración: 01/01/1998

Gestión de I+D+i y participación en comités científicos

Organización de actividades de I+D+i

- 1 Título de la actividad:** XXXIX Jornadas de Automática
Tipo de actividad: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Entidad convocante: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
Ciudad entidad convocante: Madrid
Fecha de inicio-fin: 05/09/2018 - 07/09/2018
- 2 Título de la actividad:** WORKSHOP APPLIED FRACTIONAL CALCULUS IN CONTROL AND SIGNAL PROCESSING
Tipo de actividad: Pre-Congress Workshop **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: Atlanta, Estados Unidos de América
Entidad convocante: IEEE **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Ciudad entidad convocante: Atlanta, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 10/12/2010 - 10/12/2010 **Duración:** 1 día
- 3 Título de la actividad:** 4th IFAC WORKSHOP ON FRACTIONAL DIFFERENTIATION AND ITS APPLICATIONS
Tipo de actividad: Conference **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: Badajoz, Extremadura, España
Entidad convocante: IFAC **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Ciudad entidad convocante: Badajoz, Extremadura, España
Fecha de inicio-fin: 08/10/2010 - 10/10/2010 **Duración:** 3 días
- 4 Título de la actividad:** FRACTIONAL CALCULUS APPLICATIONS IN AUTOMATIC CONTROL AND ROBOTICS
Tipo de actividad: Pre-Congress Workshop **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: Las Vegas, Estados Unidos de América

Entidad convocante: IEEE

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Ciudad entidad convocante: Las Vegas, Estados Unidos de América

Fecha de inicio-fin: 10/12/2002 - 10/12/2002

Duración: 1 día

Otros méritos

Estancias en centros públicos o privados

- 1** **Entidad de realización:** Technical University of Kosice **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Eslovaquia
Fecha de inicio-fin: 01/04/2013 - 30/09/2013
Entidad financiadora: National Scholarship Programme of Slovak Republic
Objetivos de la estancia: Invitado/a
- 2** **Entidad de realización:** Technical University of Kosice **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Kosice, Eslovaquia
Fecha de inicio-fin: 01/07/2009 - 30/09/2009 **Duración:** 3 meses
Entidad financiadora: National Scholarship Programme of Slovak Republic
Nombre del programa: Investigación
Objetivos de la estancia: Invitado/a
- 3** **Entidad de realización:** UNIVERSITÉ DE BORDEAUX I, LABORATOIRE D **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: BORDEAUX, Francia
Fecha de inicio-fin: 15/07/2002 - 30/09/2002 **Duración:** 2 meses
Entidad financiadora: Junta de Extremadura
Nombre del programa: INVESTIGACIÓN CONTROL FRACCIONARIO
Objetivos de la estancia: Posdoctoral

Períodos de actividad investigadora

Nº de tramos reconocidos: 4

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad acreditante: CNAI

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Ciudad entidad acreditante: España

Fecha de obtención: 2021

Resumen de otros méritos

Descripción del mérito: • Socio de la CEA-IFAC

• Miembro del Institute of Electrical and Electronics Engineers (IEEE), Sociedad CSS

• Miembro de la Society for Industrial and Applied Mathematics (SIAM)

• Miembro de la Sociedad Americana de Ingeniería Mecánica (ASME)

• Premio Tribuna al Inventor-Innovador. Premio a la Innovación para Investigadores pertenecientes a Grandes Empresas, 8ª edición, Mundo Electrónico 1987.

• Revisor para:

- Revistas internacionales: Nonlinear Dynamics; Signal Processing; Automatica; IEE Proc. Control Theory & Applications; Physica A; Journal Européen des Systèmes Automatisés; International Journal of Modelling and Simulation; IEEE Transactions on Circuits and Systems – II; IEE Proc. on Vision, Image, and Signal Processing, Control Engineering Practice; IEEE Signal Processing Letters; Transactions on Systems, Signals & Devices; IEEE Control Systems Magazine; IEEE Transactions on Automatic Control, etc.
- Congresos internacionales: IEEE CDC 2001, 2004, 2005; ASME DETC2003, 2005; ACC 2004, 2005, 2007; FDA 2004, 2006; ICCS 2004; ENOC 2005, CONTROLLO 2006, IEEE ICMA 2006, IEEE CCA/CACSD/ISIC 2006, PID2018, CCDC 2015, 2016, 2017, 2018, etc.
- Speaker del tutorial Fractional Calculus Applications in Automatic Control and Robotics, incluido en las webs de IEEE Educational Activities Board (EAB) y Control Systems Society (CSS): <http://www.ieee.org/organizations/eab/icet/presentations.htm> , <http://www.ieeecss.org>
- Evaluador de proyectos para la ANEP
- Miembro del International Program Committee: International Carpathian Control Conference 2003, IEEE International Conference on Computational Cybernetics 2004, IEEE ICMA 2006, etc.
- Co-Chair, Second IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Applications, Porto, Portugal, July 2006.
- Cursos impartidos:
 - Curso de PLC's. Proyecto FORCE de la CEE: Training and Certification for Advances Technologies (Ireland, UK, Spain). Escuela de Ingenierías Industriales, UEX, Febrero – Marzo 1993.
 - Infraestructuras Inteligentes (Domótica). Curso de perfeccionamiento. Escuela de Ingenierías Industriales, UEX, Febrero – Mayo 1997.
- Conferencias impartidas:
 - Aplicaciones del Cálculo Fraccional en Teoría de Control. Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática, Escuela Superior de Ingenieros, Universidad de Sevilla. Sevilla, noviembre de 1998.
 - Modelling and Control of Systems Described by Differential Equations of Fractional Order. Technical University of Kosice. Kosice, Eslovaquia, marzo de 1999.
 - Operadores Fraccionarios en Automática, Robótica y Procesado de Señal. Facultad de Informática, Universidad Politécnica de Madrid. Madrid, marzo de 2004.
 - Aplicaciones del Cálculo Fraccionario en Automática, Robótica y Procesado de Señal. Primer Congreso Conjunto de Matemáticas ASME-SCM-SEIO-SEMA. Universitat de València, Valencia, febrero 2004.
 - Teoría de control y orden fraccionario. Real Academia de Ciencias Exactas, Físicas y Naturales. Madrid, 16 de noviembre de 2005.
- Seminarios impartidos:
 - Modelling and Control Using Fractional Calculus. Università degli Studi di Parma. Parma, Italia, 19-23 Junio 2000.
 - Cálculo Fraccional e aplicações em controlo e processamento de sinais. Universidade Técnica de Lisboa y Universidade Nova de Lisboa. Lisboa, Portugal, 5-6 Junio 2001.
- Robots nadadores tipo flagelo artificial, UNED 2018.

....