



Pedro José García Gil

Generado desde: Universitat Politècnica de València

Fecha del documento: 28/03/2025

v 1.4.0

3e4d8dd0d233f7eb7de96a267b09227c

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/>

**C****V****n**

CURRÍCULUM VÍTAE NORMALIZADO

3e4d8dd0d233f7eb7de96a267b09227c

Pedro José García Gil

Apellidos:

García Gil

Nombre:

Pedro José



Actividad docente

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1** **Título del trabajo:** Diseño de estrategias de control robusto aplicadas a vehículos aéreos no tripulados tipo quadrotor.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Balaguer Garín, Vicente
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE (cum laude)
Fecha de defensa: 29/04/2024
Mención de calidad: Si
- 2** **Título del trabajo:** Novel Strategies to design Controllers and State Predictors based on Disturbance Observers
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Castillo Frasset, Alberto
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE (cum laude)
Fecha de defensa: 25/02/2021
Mención de calidad: Si
- 3** **Título del trabajo:** Robust control strategies for unstable systems with input/output delays
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Sanz Díaz, Ricardo
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE (cum laude)
Fecha de defensa: 27/09/2018
Mención de calidad: Si
- 4** **Título del trabajo:** Controladores digitales basados en predictor para sistemas con retardos variables en el tiempo
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: González Sorribes, Antonio
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE
Fecha de defensa: 09/01/2012
Mención de calidad: Si



Experiencia científica y tecnológica

Grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

Nombre del grupo: Instituto Universitario de Automática e Informática Industrial

Actividad científica o tecnológica

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

1 **Nombre del proyecto:** CONTROL DE GLUCOSA EN MUJERES VERSUS HOMBRES: HACIA TERAPIAS DE INSULINA ESPECIFICAS POR SEXO EN DIABETES TIPO 1 (PID2022-137723OB-C21)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Jorge Bondía Company; José Luís Díez Ruano

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION

Fecha de inicio: 01/09/2023

Duración: 2 años - 11 meses - 30 días

Cuantía total: 215.000 €

2 **Nombre del proyecto:** TECNOLOGIAS HABILITADORES PARA EL CONTROL Y LA OPERACION DE GRANDES SISTEMAS ELECTRICOS CON EL 100% DE ENERGIA RENOVABLE (TED2021-130120B-C21)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ramón Manuel Blasco Giménez

Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:

AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION

Fecha de inicio: 01/12/2022

Duración: 2 años - 9 meses - 29 días

Cuantía total: 134.090 €

3 **Nombre del proyecto:** ELIMINACION DE BARRERAS TENOLOGICAS PARA UN SISTEMA ENERGETICO VALENCIANO 100% RENOVABLE MEDIANTE ALMACENAMIENTO ENERGETICO GRID FORMING Y GENERACION SOLAR Y FOTOVOLTAICA (AGPIDI/2022/46/008)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Soledad Inmaculada Bernal Pérez; Ramón Manuel Blasco Giménez

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

GENERALITAT VALENCIANA

Fecha de inicio: 13/08/2022

Duración: 3 meses - 17 días

Cuantía total: 42.000 €



- 4** **Nombre del proyecto:** MICRO-MECHANICAL PUMP FOR NEXT GENERATION INSULIN DELIVERY SYSTEMS (101057436)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Jorge Bondía Company
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:
COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA
Fecha de inicio: 01/07/2022 **Duración:** 2 años - 11 meses - 29 días
Cuantía total: 358.873 €
- 5** **Nombre del proyecto:** Beyond hybrid artificial pancreas systems: relieving carb counting via flexible-user-interaction multiple-input control architectures (CIPROM/2021/012)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Jorge Bondía Company
Nº de investigadores/as: 12
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 01/01/2022 **Duración:** 3 años - 11 meses - 30 días
Cuantía total: 564.140,56 €
- 6** **Nombre del proyecto:** SOLUCIONES A MEDIDA DEL PACIENTE PARA EL CONTROL DE GLUCOSA EN SANGRE EN DIABETES TIPO 1 (PID2019-107722RB-C21)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Jorge Bondía Company
Nº de investigadores/as: 12
Entidad/es financiadora/s:
AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION
Fecha de inicio: 27/12/2021 **Duración:** 2 años - 5 meses - 4 días
Cuantía total: 220.341 €
- 7** **Nombre del proyecto:** PROGRESS ON MESHED HVDC OFFSHORE TRANSMISSION NETWORKS (691714)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ramón Manuel Blasco Giménez
Nº de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s:
COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA
Fecha de inicio: 01/06/2020 **Duración:** 3 meses - 29 días
Cuantía total: 800.798,56 €
- 8** **Nombre del proyecto:** Vicente Balaguer Garín (35606844-S) (Contrato FPI-UPV)
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
UPV
Fecha de inicio: 01/02/2018 **Duración:** 1 año - 11 meses - 30 días
Cuantía total: 48.381 €



- 9** **Nombre del proyecto:** SISTEMAS INFORMATICOS PREDECIBLES Y CONFIABLES PARA LA INDUSTRIA 4.0 (TIN2017-86520-C3-1-R-AR)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Alfons Crespo Lorente; José Enrique Simó Ten
Nº de investigadores/as: 15
Entidad/es financiadora/s:
AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION
Fecha de inicio: 01/01/2018 **Duración:** 3 años - 8 meses - 29 días
Cuantía total: 125.598 €
- 10** **Nombre del proyecto:** Desarrollo de controladores, algoritmos de fusión sensorial y redes neuronales para UAVs (FPU15/02008)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACIÓN
Fecha de inicio: 01/09/2016 **Duración:** 4 años - 1 mes
Cuantía total: 82.123,12 €
- 11** **Nombre del proyecto:** CODISEÑO DE SISTEMAS DE CONTROL CON CRITICIDAD MIXTA BASADO EN MISIONES (TIN2014-56158-C4-4-P)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez; José Enrique Simó Ten
Nº de investigadores/as: 15
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE ASUNTOS ECONOMICOS Y TRANSFORMACION DIGITAL
Fecha de inicio: 01/01/2015 **Duración:** 3 años - 8 meses - 29 días
Cuantía total: 65.340 €
- 12** **Nombre del proyecto:** Ricardo Sanz Díaz (48603879A) (Becario FPI UPV)
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
UPV
Fecha de inicio: 01/01/2015 **Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días
Cuantía total: 58.234,38 €
- 13** **Nombre del proyecto:** DISEÑO DE SISTEMAS DE CONTROL MULTIVARIABLE (DISICOM). (PROMETEOII/2013/004)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 01/01/2015 **Duración:** 1 año - 11 meses - 30 días
Cuantía total: 147.000 €
- 14** **Nombre del proyecto:** DISEÑO DE SISTEMAS DE CONTROL MULTIVARIABLE (DISICOM). (PROMETEOII/2013/004)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

GENERALITAT VALENCIANA

Fecha de inicio: 01/01/2013

Duración: 1 año - 11 meses - 30 días

Cuantía total: 140.000 €

- 15 Nombre del proyecto:** MEJORA DE LA ESTABILIDAD Y CONTROL DE VUELO DE UN MINI-HELICÓPTERO DE CUATRO ROTORES EN AMBIENTES SIN COBERTURA GPS (SP20120896)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro José García Gil

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA

Fecha de inicio: 31/12/2012

Duración: 2 años - 5 meses - 16 días

Cuantía total: 5.500 €

- 16 Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE CONTROLADORES BASADOS EN MISIONES (DPI2011-28507-C02-01)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE ASUNTOS ECONOMICOS Y TRANSFORMACION DIGITAL

Fecha de inicio: 01/01/2012

Duración: 2 años - 11 meses - 30 días

Cuantía total: 133.100 €

- 17 Nombre del proyecto:** SISTEMAS CIBER-FISICOS (ISIC/2012/014)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez

Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:

GENERALITAT VALENCIANA; GENERALITAT VALENCIANA

Fecha de inicio: 01/01/2012

Duración: 2 años - 11 meses - 30 días

Cuantía total: 15.000 €

- 18 Nombre del proyecto:** CONTROL BASADO EN EVENTOS EN SISTEMAS DE CONTROL EN RED (GV/2010/018)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Miguel Cuenca Lacruz

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

GENERALITAT VALENCIANA

Fecha de inicio: 01/01/2010

Duración: 1 año - 11 meses - 30 días

Cuantía total: 6.000 €



- 19** **Nombre del proyecto:** NUEVAS ESTRATEGIAS PARA EL DISEÑO DE SISTEMAS DE CONTROL MULTIVARIABLE (PROMETEO/2008/088)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 05/11/2009 **Duración:** 2 años - 7 meses - 25 días
Cuantía total: 267.837,56 €
- 20** **Nombre del proyecto:** NUCLEO DE CONTROL EN SISTEMAS DISTRIBUIDOS (DPI2008-06737-C02-01)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 10
Entidad/es financiadora/s: MINISTERIO DE EDUCACION
Fecha de inicio: 01/01/2009 **Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días
Cuantía total: 146.047 €
- 21** **Nombre del proyecto:** APLICACION DE TECNICAS DE CONTROL MULTIFRECUENCIALES A UN SISTEMA DE CONTROL BASADO EN LA RED PROFIBUS-DP (GVPRE/2008/094)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Miguel Cuenca Lacruz
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 01/01/2008 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 8.204 €
- 22** **Nombre del proyecto:** CONTRIBUCIONES A LA IDENTIFICACION ROBUSTA DE SISTEMAS DINAMICOS ORIENTADA AL DISEÑO DE CONTROLADORES (GVPRE/2008/116)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Alicia Esparza Peidro
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 01/01/2008 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 16.985 €
- 23** **Nombre del proyecto:** CONTROL HIBRIDO Y ARQUITECTURAS FUNCIONALES EN ROBOTICA MOVIL Y BRAZOS INDUSTRIALES (GVPRE/2008/375)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ranko Zotovic Stanisic
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 01/01/2008 **Duración:** 11 meses - 30 días
Cuantía total: 6.900 €



- 24** **Nombre del proyecto:** IDENTIFICACION DE PARAMETROS FISICOS EN SISTEMAS MECANICOS COMPLEJOS. APLICACION AL CONTROL AVANZADO. (PAID-05-06-6730)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 21/12/2006 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 9.900 €
- 25** **Nombre del proyecto:** IDENTIFICACION DE PARAMETROS FISICOS EN SISTEMAS MECANICOS COMPLEJOS. APLICACION AL CONTROL AVANZADO. (DPI2005-08732-C02-02)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION
Fecha de inicio: 31/12/2005 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 61.042,1 €
- 26** **Nombre del proyecto:** NUCLEO DE CONTROL EN SISTEMAS EMPOTRADOS (DPI2005-09327-C02-01)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 7
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION
Fecha de inicio: 15/10/2005 **Duración:** 3 años - 2 meses - 15 días
Cuantía total: 124.355,5 €
- 27** **Nombre del proyecto:** ARTIST2: EMBEDDED SYSTEMS DESIGN (004527)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Alfons Crespo Lorente
Nº de investigadores/as: 17
Entidad/es financiadora/s:
COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA
Fecha de inicio: 01/09/2004 **Duración:** 4 años - 1 mes
Cuantía total: 208.452,77 €
- 28** **Nombre del proyecto:** AYUDA AL GRUPO: AUTOMATICA INDUSTRIAL (GRUPOS03/016)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 47
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA; GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 01/01/2003 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 113.310,08 €



- 29** **Nombre del proyecto:** MEJORA DE PRESTACIONES EN SISTEMAS EMPOTRADOS DE CONTROL (DPI2002-04432-C03-02)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA
Fecha de inicio: 01/12/2002 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 49.450 €
- 30** **Nombre del proyecto:** AYUDA AL GRUPO CONTROL DE SISTEMAS HIBRIDOS (GR01-223)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s: GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 01/01/2001 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 5.108,6 €
- 31** **Nombre del proyecto:** SISTEMAS DE CONTROL DISTRIBUIDO ASINCRONO (TAP1999-1226-C02-01)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s: MINISTERIO DE EDUCACION
Fecha de inicio: 31/12/1999 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 129.914,76 €
- 32** **Nombre del proyecto:** INTEGRATED MANUFACTURING AND PRODUCTION AUTOMATION FOR THE CERAMIC TILE INDUSTRY "IMPACT" (BRPR-CT96-3632)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 7
Entidad/es financiadora/s: COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA
Fecha de inicio: 01/01/1997 **Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días
Cuantía total: 392.142,88 €

Obras artísticas dirigidas

Nombre de la exposición: Fería de los Inventos
Autores/as (p. o. de firma): Pedro José García Gil; Ricardo Sanz Diaz
Foro donde se expone: Feria de los inventos UPV
Comisario: No
Fecha de inicio: 17/06/2015
Otros: Tipo participacion: Colectiva

Resultados

Propiedad industrial e intelectual

- 1 Título propiedad industrial registrada:** Método para el control de la glucemia y sistema de páncreas artificial para realizar dicho método
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtenedores: Jorge Bondía Company; José Luís Diez Ruano; Pedro José García Gil; IVÁN SALA MIRA; Ricardo Sanz Díaz
Entidad titular de derechos: UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Nº de solicitud: P202330715
Fecha de registro: 25/08/2023
- 2 Título propiedad industrial registrada:** METHOD FOR IMPROVING BLOOD GLUCOSE CONTROL OF A HYBRID CONTROLLER, ADD-ON MODULE FOR BEING INCORPORATED TO AN ARTIFICIAL PANCREAS SYSTEM FOR PERFORMING THE METHOD AND ARTIFICIAL PANCREAS SYSTEM INCORPORATING THE ADD-ON MODULE
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtenedores: Jorge Bondía Company; José Luís Diez Ruano; Pedro José García Gil; IVÁN SALA MIRA
Entidad titular de derechos: UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Nº de solicitud: P202230693
Fecha de registro: 28/07/2022
- 3 Título propiedad industrial registrada:** METHOD FOR BLOOD GLUCOSE CONTROL AND ARTIFICIAL PANCREAS SYSTEM FOR PERFORMING SAID METHOD
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtenedores: Jorge Bondía Company; José Luís Diez Ruano; Pedro José García Gil; Sergio Romero Vivó; Ricardo Sanz Díaz
Entidad titular de derechos: UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Nº de solicitud: P202230589
Fecha de registro: 30/06/2022

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Hussain Alazki; David Cortés-Vega; Pedro José García Gil. Diseño robusto de un observador de perturbaciones con saturaciones: Aplicación al control de regulación de la glucosa en pacientes con diabetes tipo 1. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 21, pp. 116 - 124. 2024. ISSN 1697-7912. DOI: 10.4995/riai.2023.19773
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 2** Ricardo Sanz Díaz; IVÁN SALA MIRA; Clara Furió Novejarque; Pedro José García Gil; José Luís Díez Ruano; Jorge Bondía Company. In silico validation of a customizable fully-autonomous artificial pancreas with coordinated insulin, glucagon and rescue carbohydrates. Biocybernetics and Biomedical Engineering. 44, pp. 560 - 568. 2024. ISSN 0208-5216. DOI: 10.1016/j.bbe.2024.08.003
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 3** Ricardo Sanz Díaz; Pedro José García Gil; Sergio Romero Vivó; José Luís Díez Ruano; Jorge Bondía Company. Near-optimal feedback control for postprandial glucose regulation in type 1 diabetes. ISA Transactions. 133, pp. 345 - 352. 2023. ISSN 0019-0578. DOI: 10.1016/j.isatra.2022.06.033
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 4** JOSSUÉ CARIÑO ESCOBAR; Alberto Castillo Frasset; Pedro Castillo Garcia; Pedro José García Gil. Reactive and Predictive Control Scheme for Evasive Maneuvers in Aerial Robots. IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems. 59, pp. 8614 - 8623. 2023. ISSN 0018-9251. DOI: 10.1109/TAES.2023.3312635
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 5** Alberto Castillo Frasset; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. Reguladores basados en observadores de perturbaciones: principios de funcionamiento y métodos de diseño. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. pp. 343 - 355. 2023. ISSN 1697-7912. DOI: <https://doi.org/10.4995/riai.2022.16856>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 6** Julio Betancourt; Pedro José García Gil; Vicente Balaguer Garín; R Lozano; Pedro Castillo Garcia. Robust bounded control scheme for quadrotor vehicles under high dynamic disturbances. Autonomous Robots. 2023. ISSN 0929-5593. DOI: 10.1007/s10514-023-10124-6
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 7** Julio Betancourt; Vicente Balaguer Garín; Pedro Castillo Garcia; Pedro José García Gil; Rogelio Lozano. Robust control scheme based on an uncertainty and disturbance estimator for a quadrotor with motor failures. Journal of Field Robotics. 40, pp. 1115 - 1129. 2023. ISSN 1556-4959. DOI: 10.1002/rob.22174
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 8** IVÁN SALA MIRA; Pedro José García Gil; José Luís Díez Ruano; Jorge Bondía Company. Internal model control based module for the elimination of meal and exercise announcements in hybrid artificial pancreas systems. Computer Methods and Programs in Biomedicine. 226, 107061, pp. 1 - 13. 2022. ISSN 0169-2607. DOI: 10.1016/j.cmpb.2022.107061
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 9** Antonio González Sorribes; Pedro José García Gil. A novel observer-predictor control for uncertain systems with unknown time-varying input and output delays. *International Journal of Control*. 94, 2021. ISSN 0020-7179. DOI: 10.1080/00207179.2019.1662488
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 10** Thiago Lima; Sophie Tarbouriech; Frederic Gouaisbaut; Magno Filho; Pedro José García Gil; Bismark Claure Torrico; Fabricio G. Nogueira. Analysis and experimental application of a dead-time compensator for input saturated processes with output time-varying delays. *IET Control Theory and Applications*. 15, pp. 580 - 593. 2021. ISSN 1751-8644. DOI: 10.1049/cth2.12063
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 11** Ricardo Sanz Díaz; Pedro José García Gil; José Luís Díez Ruano; Jorge Bondía Company. Artificial Pancreas System With Unannounced Meals Based on a Disturbance Observer and Feedforward Compensation. *IEEE Transactions on Control Systems Technology*. 29, pp. 454 - 460. 2021. ISSN 1063-6536. DOI: 10.1109/TCST.2020.2975147
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 12** Vicente Balaguer Garín; Antonio González Sorribes; Pedro José García Gil; Juan Francisco Blanes Noguera. Enhanced 2-DOF PID Controller Tuning Based on an Uncertainty and Disturbance Estimator With Experimental Validation. *IEEE Access*. 9, pp. 99092 - 99102. 2021. ISSN 2169-3536. DOI: 10.1109/ACCESS.2021.3095057
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 13** Antonio González Sorribes; Pedro José García Gil. Output-feedback anti-disturbance predictor-based control for discrete-time systems with time-varying input delays. *Automatica*. 129, pp. 1 - 8. 2021. ISSN 0005-1098. DOI: 10.1016/j.automatica.2021.109627
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 14** Alberto Castillo Frasquet; Pedro José García Gil. Predicting the future state of disturbed LTI systems: A solution based on high-order observers. *Automatica*. 124, pp. 1 - 5. 2021. ISSN 0005-1098. DOI: 10.1016/j.automatica.2020.109365
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 15** Alberto Castillo Frasquet; Pedro José García Gil; Tito L.M. Santos; Julio Elias Normey-Rico. Predictive ESO-based control with guaranteed stability for uncertain MIMO constrained systems. *ISA Transactions*. 112, 2021. ISSN 0019-0578. DOI: 10.1016/j.isatra.2020.12.014
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 16** Alberto Castillo Frasquet; Ricardo Sanz Díaz; Pedro José García Gil; Wei Qiu; Hongda Wang; Chao Xu. Disturbance observer-based quadrotor attitude tracking control for aggressive maneuvers. *Control Engineering Practice*. 82, pp. 14 - 23. 2019. ISSN 0967-0661. DOI: 10.1016/j.conengprac.2018.09.016
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 17** Antonio González Sorribes; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Vicente Balaguer Garín; Pedro José García Gil. Event-triggered predictor-based control with gain-scheduling and extended state observer for networked control systems. *Information Sciences*. 491, pp. 90 - 108. 2019. ISSN 0020-0255. DOI: 10.1016/j.ins.2019.03.081
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 18** Alberto Castillo Frasquet; Pedro José García Gil; Emilia Fridman; Pedro Albertos Pérez. Extended state observer-based control for systems with locally Lipschitz uncertainties: LMI-based stability conditions. *Systems & Control Letters*. 134, 104526, pp. 1 - 7. 2019. ISSN 0167-6911. DOI: 10.1016/j.sysconle.2019.104526
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 19** Ricardo Sanz Diaz; Pedro José García Gil; Miroslav Krstic. Observation and Stabilization of LTV Systems With Time-Varying Measurement Delay. *Automatica*. 103, pp. 573 - 579. 2019. ISSN 0005-1098. DOI: 10.1016/j.automatica.2019.02.037
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 20** Antonio González Sorribes; Vicente Balaguer Garín; Pedro José García Gil; Ángel Miguel Cuenca Lacruz. Gain-Scheduled Predictive Extended State Observer for Time-varying Delays Systems with Mismatched Disturbances. *ISA Transactions*. 84, pp. 206 - 213. 2018. ISSN 0019-0578. DOI: 10.1016/j.isatra.2018.09.024
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 21** Tao Liu; Pedro José García Gil; Yueling Chen; Xuhui Ren; Pedro Albertos Pérez; Ricardo Sanz Diaz. New Predictor and 2DOF Control Scheme for Industrial Processes with Long Time Delay. *IEEE Transactions on Industrial Electronics*. 65, pp. 4247 - 4256. 2018. ISSN 0278-0046. DOI: 10.1109/TIE.2017.2760839
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 22** Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Duarte Antunes; Alberto Castillo Frasset; Pedro José García Gil; Behnam Asadi Khashooei; W. P. M. H. (Maurice) Heemels. Periodic Event-Triggered Sampling and Dual-Rate Control for a Wireless Networked Control System With Applications to UAVs. *IEEE Transactions on Industrial Electronics*. 66, pp. 3157 - 3166. 2018. ISSN 0278-0046. DOI: 10.1109/TIE.2018.2850018
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 23** Ricardo Sanz Diaz; Pedro José García Gil; Emilia Fridman; Pedro Albertos Pérez. Rejection of mismatched disturbances for systems with input delay via a predictive extended state observer. *International Journal of Robust and Nonlinear Control*. 28, pp. 2457 - 2467. 2018. ISSN 1049-8923. DOI: 10.1002/rnc.4027
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 24** Ricardo Sanz Diaz; Pedro José García Gil; Miroslav Krstic. Robust Compensation of Delay and Diffusive Actuator Dynamics Without Distributed Feedback. *IEEE Transactions on Automatic Control*. 64, pp. 3663 - 3675. 2018. ISSN 0018-9286. DOI: 10.1109/TAC.2018.2887148
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 25** Ricardo Sanz Diaz; Pedro José García Gil; Emilia Fridman; Pedro Albertos Pérez. Robust Predictive Extended State Observer for a Class of Nonlinear Systems with Time-Varying Input Delay. *International Journal of Control*. 93, pp. 217 - 225. 2018. ISSN 0020-7179. DOI: 10.1080/00207179.2018.1562204
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 26** Ricardo Sanz Diaz; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. A generalized smith predictor for unstable time-delay SISO systems. *ISA Transactions*. 72, pp. 197 - 204. 2017. ISSN 0019-0578. DOI: 10.1016/j.isatra.2017.09.020
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 27** Alberto Castillo Frasset; Pedro José García Gil; Ricardo Sanz Diaz; Pedro Albertos Pérez. Enhanced extended state observer-based control for systems with mismatched uncertainties and disturbances. *ISA Transactions*. 73, pp. 1 - 10. 2017. ISSN 0019-0578. DOI: 10.1016/j.isatra.2017.12.005
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 28** Ricardo Sanz Diaz; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez; Qing-Chang Zhong. Robust controller design for input-delayed systems using predictive feedback and an uncertainty estimator. *International Journal of Robust and Nonlinear Control*. 27, pp. 1826 - 1840. 2017. ISSN 1049-8923. DOI: 10.1002/rnc.3639
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 29** Yueling Chen; Tao Liu; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. Analytical design of a generalised predictor-based control scheme for low-order integrating and unstable systems with long time delay. IET Control Theory and Applications. 10, pp. 884 - 893. 2016. ISSN 1751-8644. DOI: 10.1049/iet-cta.2015.0670
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 30** Ricardo Sanz Diaz; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. Enhanced disturbance rejection for a predictor-based control of LTI systems with input delay. Automatica. 72, pp. 205 - 208. 2016. ISSN 0005-1098
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 31** Ricardo Sanz Diaz; Pedro José García Gil; Qing-Chang Zhong; Pedro Albertos Pérez. Predictor-Based Control of a Class of Time-Delay Systems and its Application to Quadrotors. IEEE Transactions on Industrial Electronics. pp. 1 - 11. 2016. ISSN 0278-0046. DOI: DOI 10.1109/TIE.2016.2609378
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 32** Ricardo Sanz Diaz; Pedro José García Gil; Qing-Chang Zhong; Pedro Albertos Pérez. Robust Control of Quadrotors Based on an Uncertainty and Disturbance Estimator. Journal of Dynamic Systems Measurement and Control. 138, pp. 071006-1 - 071006-8. 2016. ISSN 0022-0434
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 33** Zsafia Lendek; Antonio Sala Piqueras; Pedro José García Gil; Roberto Sanchis Llopis. Experimental application of Takagi-Sugeno observers and controllers in a nonlinear electromechanical system. Control Engineering and Applied Informatics. 15, pp. 3 - 14. 2013. ISSN 1454-8658
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 34** Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. Robust tuning of a generalized predictor-based controller for integrating and unstable systems with long time-delay. Journal of Process Control. 23, pp. 1205 - 1216. 2013. ISSN 0959-1524. DOI: <http://dx.doi.org/10.1016/j.jprocont.2013.07.008>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 35** Antonio González Sorribes; Antonio Sala Piqueras; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. Robustness analysis of discrete predictor-based controllers for input-delay systems. International Journal of Systems Science. 44, pp. 232 - 239. 2013. ISSN 0020-7721. DOI: <http://dx.doi.org/10.1080/00207721.2011.600469>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 36** Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil. Predictor-observer-based control of systems with multiple input/output delays. Journal of Process Control. 22, pp. 1350 - 1357. 2012. ISSN 0959-1524. DOI: 10.1016/j.jprocont.2012.06.006
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 37** Pedro José García Gil; Antonio González Sorribes. Robust stability analysis of filtered Smith predictor for time-varying delay processes. Journal of Process Control. 22, pp. 1975 - 1984. 2012. ISSN 0959-1524. DOI: 10.1016/j.jprocont.2012.08.012
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 38** Antonio Sala Piqueras; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. Robustness analysis of discrete predictor-based controllers for input-delay Systems. International Journal of Systems Science. pp. 1 - 8. 2012. ISSN 0020-7721. DOI: <http://dx.doi.org/10.1080/00207721.2011.600469>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 39** Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. Robustness of a discrete-time predictor-based controller for time-varying measurement delay. Control Engineering Practice. 20, pp. 102 - 110. 2012. ISSN 0967-0661. DOI: <http://dx.doi.org/10.1016/j.conengprac.2011.09.001>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 40** Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. A NON-UNIFORM PREDICTOR-OBSERVER FOR A NETWORKED CONTROL SYSTEM. International Journal of Control Automation and Systems. 9, pp. 1194 - 1202. 2011. ISSN 1598-6446. DOI: 10.1007/s12555-011-0621-5
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 41** Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil. Optimal control of unstable input/output time-delayed systems. Optimal Control Applications and Methods. 33, pp. 445 - 460. 2011. ISSN 0143-2087. DOI: 10.1002/oca.1007
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 42** Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. Dead-time-compensator for unstable MIMO systems with multiple time delays. Journal of Process Control. 20, pp. 877 - 884. 2010. ISSN 0959-1524
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 43** Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. Smith Predictor based control schemes for dead-time unstable cascade processes. Industrial & Engineering Chemistry Research. 49, pp. 1141 - 1148. 2010. ISSN 0888-5885
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 44** Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil. Robust control design for long time-delay systems. Journal of Process Control. 19, pp. 1640 - 1648. 2009. ISSN 0959-1524. DOI: doi:10.1016/j.jprocont.2009.05.006
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 45** Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. A new dead-time compensator to control stable and integrating processes with long dead-time. Automatica. 44, pp. 1062 - 1071. 2008. ISSN 0005-1098. DOI: doi:10.1016/j.automatica.2007.08.022
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 46** Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. Interactive tool for analysis of time-delay systems with dead-time compensators. Control Engineering Practice. 16, pp. 824 - 835. 2008. ISSN 0967-0661. DOI: doi:10.1016/j.conengprac.2007.09.002
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 47** Pedro José García Gil. Simple Real-time Stabilization of a VTOL aircraft with Bounded Signals. Journal of Guidance Control and Dynamics. 31, pp. 1166 - 1176. 2008. ISSN 0731-5090
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 48** Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil. Dead-time compensation in discrete time control. Systems Science. 33, pp. 12 - 20. 2007. ISSN 0137-1223
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 49** Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. Modelado y estabilización de un helicóptero con cuatro motores. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 4, pp. 41 - 57. 2007. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 50** Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. Control of unstable non-minimum-phase delayed systems. Journal of Process Control. 16, pp. 1099 - 1111. 2006. ISSN 0959-1524
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 51** Pedro José García Gil. Robust prediction-based control for unstable delay systems: Application to the yaw control of a mini-helicopter. Automatica. 40, pp. 603 - 612. 2004. ISSN 0005-1098
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 52** Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. Nonlinear Control of a Small Four-Rotor Rotorcraft. Nonlinear and adaptive control: tools and algorithms for the user. 6, pp. 147 - 177. World Scientific, 2006. ISBN 1-86094-617-8
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 53** Pedro José García Gil. Robust Prediction-Based Control for Unstable Delay Systems. Advances in Time-Delay Systems. 23, pp. 311 - 326. Springer, 2004. ISBN 3540208909
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 54** Pedro Castillo Garcia; Laura Elena Munoz Hernandez; Pedro José García Gil. Indoor Navigation Strategies for Aerial Autonomous Systems. Elsevier, 2017. ISBN 0128051892
Tipo de producción: Libro o monografía científica **Tipo de soporte:** Libro

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** Design of PD Controllers with Input Saturation for Postprandial Blood Glucose Regulation
Nombre del congreso: 4th IFAC Conference on Advances in Proportional-Integral-Derivative Control (PID 2024)
Ciudad de celebración: Almería, Spain,
Fecha de celebración: 14/06/2024
Ricardo Sanz Díaz; IVÁN SALA MIRA; Pedro José García Gil; José Luís Díez Ruano; Jorge Bondía Company. "IFAC-PapersOnLine. 4th IFAC Conference on Advances in Proportional-Integral-Derivative Control PID 2024. Almería, Spain, June 12 □ 14, 2024". pp. 198 - 203. Elsevier,
- 2** **Título del trabajo:** FLEX-AP: A novel announcement-free automated insulin delivery system with flexible architecture.
Nombre del congreso: 17th International Conference on Advanced Technologies & Treatments for Diabetes (ATTD 2024)
Ciudad de celebración: Florence, Italy,
Fecha de celebración: 05/03/2024
Ricardo Sanz Díaz; IVÁN SALA MIRA; Clara Furió Novejarque; Pedro José García Gil; José Luís Díez Ruano; Jorge Bondía Company. "Diabetes Technology & Therapeutics, Volume 26, Supplement 2, 2024: The Official Journal of ATTD Advanced Technologies & Treatments for Diabetes CONFERENCE 6□9 MARCH 2024 | FLORENCE & ONLINE". pp. 165 - null. Mary Ann Liebert, Inc,
- 3** **Título del trabajo:** An announcement-free single-/dual-hormone artificial pancreas customizable according to the patient's preferences
Nombre del congreso: 49th ESAO and IFAO Congress
Ciudad de celebración: Bergamo, Italy,
Fecha de celebración: 01/09/2023
Ricardo Sanz Díaz; IVÁN SALA MIRA; Clara Furió Novejarque; Pedro José García Gil; José Luís Díez Ruano; Jorge Bondía Company. "The International Journal of Artificial Organs, Volume 46, Issue 7, July 2023: Abstracts submitted to 49th ESAO-IFAO Congress: August 29□September 1, 2023-Bergamo, Italy". pp. 405 - 406. SAGE,
- 4** **Título del trabajo:** Robust linear control scheme for nonlinear aerial systems: an experimental study on disturbance rejection
Nombre del congreso: 23rd IEEE International Conference on Intelligent Transportation Systems (ITSC 2020)
Ciudad de celebración: Online,
Fecha de celebración: 23/09/2020

Julio Betancourt; Vicente Balaguer Garín; Pedro Castillo García; Pedro José García Gil; Rogelio Lozano. pp. 863 - 868.

5 Título del trabajo: Networked Control of Unstable Resonant Systems

Nombre del congreso: 15th IEEE International Conference on Control and Automation (ICCA 2019)

Ciudad de celebración: Edinburgh, Scotland,

Fecha de celebración: 19/07/2019

Pedro Albertos Pérez; Alfons Crespo Lorente; We He; Yan Yang Yang; Pedro José García Gil. "2019 IEEE 15th International Conference on Control and Automation (ICCA 2019)". pp. 1436 - 1440. IEEE, ISSN 9781728111650

6 Título del trabajo: Robust stabilization of time-varying delay systems with predictor-observer based controller

Nombre del congreso: 12th IFAC Symposium on Dynamics and Control of Process Systems, including Biosystems (DYCOPS-CAB 2019)

Ciudad de celebración: Florianópolis, Brazil,

Fecha de celebración: 26/04/2019

Antonio González Sorribes; Alberto Castillo Frasquet; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. "IFAC-PapersOnLine". pp. 213 - 218. Elsevier,

7 Título del trabajo: An improved robust state-feedback H_{∞} control synthesis for uncertain discrete-time singular systems

Nombre del congreso: 7th International Conference on Systems and Control (ICSC 2018)

Ciudad de celebración: Valencia, Spain,

Fecha de celebración: 26/10/2018

Antonio González Sorribes; THIERRY MARIE GUERRA; Pedro José García Gil. "2018 7th International Conference on Systems and Control (ICSC)". pp. 34 - 39. IEEE, ISSN 978-1-5386-8537-2

8 Título del trabajo: Two-Degree-of-Freedom PID Tuning Based on an Uncertainty and Disturbance Estimator

Nombre del congreso: 7th International Conference on Systems and Control (ICSC 2018)

Ciudad de celebración: Valencia, Spain,

Fecha de celebración: 26/10/2018

Vicente Balaguer Garín; Ricardo Sanz Díaz; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. "2018 7th International Conference on Systems and Control (ICSC)". pp. 0 - 0. IEEE, ISSN 978-1-5386-8537-2

9 Título del trabajo: Dead-Time Compensator for State-delay Stable Systems

Nombre del congreso: 10th IFAC International Symposium on Advanced Control of Chemical Process (ADCHEM 2018)

Ciudad de celebración: Shenyang, China,

Fecha de celebración: 27/07/2018

Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil; Q. Chen Chen; Xiaoli Luan. pp. null - null.

10 Título del trabajo: Compensation of a Class of Infinite-Dimensional Actuator Dynamics without Distributed Feedback

Nombre del congreso: 2018 American Control Conference (ACC 2018)

Ciudad de celebración: Milwaukee, USA,

Fecha de celebración: 29/06/2018

Ricardo Sanz Díaz; Pedro José García Gil; Miroslav Krstic. "2018 Annual American Control Conference (ACC). Proceedings". pp. 128 - 133. IEEE, ISSN 9781538654293

- 11 Título del trabajo:** A Predictive Extended State Observer for a Class of Nonlinear Systems with Input Delay subject to External Disturbances
Nombre del congreso: 56th IEEE Conference on Decision and Control (CDC 2017)
Ciudad de celebración: Melbourne, Australia,
Fecha de celebración: 15/12/2017
Ricardo Sanz Diaz; Pedro José García Gil; Emilia Fridman; Pedro Albertos Pérez. "2017 IEEE 56th Annual Conference on Decision and Control (CDC)". pp. 0 - 0. IEEE, ISSN 978-1-5090-2873-3
- 12 Título del trabajo:** Dead-Time Compensator for Multi Time-delay Systems: the Scalar Case
Nombre del congreso: 36th Chinese Control Conference (CCC 2017)
Ciudad de celebración: Dailan, China,
Fecha de celebración: 28/07/2017
Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil; Qiang Chen; Xiaoli Luan; Fei Liu. "2017 36th Chinese Control Conference (CCC)". pp. 0 - 0. IEEE, ISSN 9781538629185
- 13 Título del trabajo:** Robust Design of the Uncertainty and Disturbance Estimator
Nombre del congreso: 20th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC 2017)
Ciudad de celebración: Toulouse, France,
Fecha de celebración: 14/07/2017
Alberto Castillo Frasquet; Ricardo Sanz Diaz; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. "IFAC PapersOnLine". pp. 8262 - 8267. Elsevier,
- 14 Título del trabajo:** Some contributions to the design of dead-time compensators
Nombre del congreso: 14th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision (ICARCV 2016)
Ciudad de celebración: Phuket, Thailand,
Fecha de celebración: 15/11/2016
Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil; Ricardo Sanz Diaz. "2016 14th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision (ICARCV)". pp. 1 - 7. IEEE, ISSN 978-1-5090-3549-6
- 15 Título del trabajo:** A quaternion-based and active disturbance rejection attitude control for quadrotor
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Information and Automation (ICIA 2016)
Ciudad de celebración: Ningho, Zhejiang, China,
Fecha de celebración: 04/08/2016
Alberto Castillo Frasquet; Ricardo Sanz Diaz; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. "2016 IEEE International Conference on Information and Automation (ICIA)". pp. 240 - 245. IEEE, ISSN 978-1-5090-4102-2
- 16 Título del trabajo:** PERIODIC EVENT-TRIGGERED DUAL-RATE CONTROL FOR A NETWORKED CONTROL SYSTEM
Nombre del congreso: 2nd International Conference on Event-Based Control, Communication, and Signal Processing (EBCCSP 2016)
Ciudad de celebración: Krakow, Poland,
Fecha de celebración: 15/06/2016
Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Alberto Castillo Frasquet; Pedro José García Gil; Adrián Torres; Ricardo Sanz Diaz. "2016 Second International Conference on Event-based Control, Communication, and Signal Processing (EBCCSP)". pp. 1 - 8. IEEE, ISSN 978-1-5090-4196-1
- 17 Título del trabajo:** Control of input/output delayed and disturbed unstable plants
Nombre del congreso: 20th IEEE International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics (MMAR 2015)

Ciudad de celebración: Miedzyzdroje, Poland,

Fecha de celebración: 27/08/2015

Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil; Ricardo Sanz Díaz. "2015 20th International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics (MMAR)". pp. 1 - 10. IEEE, ISSN 978-1-4799-8700-9

18 Título del trabajo: Active disturbance rejection by state feedback: Experimental validation in a 3-DOF quadrotor platform

Nombre del congreso: 54th Annual Conference of the Society of Instrument and Control Engineers of Japan (SICE 2015)

Ciudad de celebración: Hangzhou, China,

Fecha de celebración: 30/07/2015

Ricardo Sanz Díaz; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. "2015 54th Annual Conference of the Society of Instrument and Control Engineers of Japan (SICE)". pp. 0 - 0. IEEE, ISSN 9781479985845

19 Título del trabajo: Control of disturbed systems with measurement delays: Application to quadrotor vehicles

Nombre del congreso: 23rd IEEE Mediterranean Conference on Control & Automation (MED 2015)

Ciudad de celebración: Torremolinos, Spain,

Fecha de celebración: 19/06/2015

Ricardo Sanz Díaz; Pedro José García Gil; Qing-Chang Zhong; Pedro Albertos Pérez. "2015 23th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED)". pp. 0 - 0. IEEE, ISSN 978-1-4799-9936-1

20 Título del trabajo: Disturbance rejection: A central issue in process control

Nombre del congreso: 4th International Conference on Systems and Control (ICSC 2015)

Ciudad de celebración: Sousse, Tunisia,

Fecha de celebración: 30/04/2015

Pedro Albertos Pérez; Ricardo Sanz Díaz; Pedro José García Gil. "2015 4th International Conference on Systems and Control (ICSC)". pp. 0 - 0. IEEE, ISSN 978-1-4799-8318-6

21 Título del trabajo: Plataforma para la implementación y validación de algoritmos de control de tiempo real en mini-helicópteros de varios rotores

Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática

Ciudad de celebración: Valencia, España,

Fecha de celebración: 05/09/2014

LUIS RÓDENAS LORDA; Ricardo Sanz Díaz; Pablo Albiol; Alberto Castillo; Daniel Verdú; Pedro José García Gil. "Actas de las XXXV Jornadas de Automática". pp. 552 - 559. Comité Español de Automática de la IFAC (CEA-IFAC), ISSN 978-84-697-0589-6

22 Título del trabajo: SISTEMA DE CONTROL EN RED (SCR) BASADO EN PREDICTOR-OBSERVADOR. ESTUDIO COMPARATIVO CON OTRAS PROPUESTAS DE SCR

Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática

Ciudad de celebración: Valencia, España,

Fecha de celebración: 05/09/2014

Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. "Actas de las XXXV Jornadas de Automática". pp. 1 - 8. Comité Español de Automática de la IFAC (CEA-IFAC), ISSN 978-84-697-0589-6

23 Título del trabajo: Time-delay Compensation Using Inertial Measurement Sensors for Quadrotor Control Systems

Nombre del congreso: 17th International Conference on Information Fusion (FUSION 2014)

Ciudad de celebración: Salamanca, Spain,

Fecha de celebración: 10/07/2014

Ricardo Sanz Díaz; Pedro José García Gil; Pedro Castillo; Pedro Albertos Pérez. pp. 1 - 6.



- 24 Título del trabajo:** A 2DOF state feedback MRAC control of an electromechanical system
Nombre del congreso: 11th World Congress on Intelligent Control and Automation (WCICA 2014)
Ciudad de celebración: Shenyang, China,
Fecha de celebración: 04/07/2014
Manuel Olivares; Ricardo Sanz Díaz; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of the 11th World Congress on Intelligent Control and Automation (WCICA 2014)". pp. 3832 - 3837. IEEE, ISSN 9781479958269
- 25 Título del trabajo:** Attitude Estimation using Low-Cost Sensors: a comparative analysis
Nombre del congreso: 11th World Congress on Intelligent Control and Automation (WCICA 2014)
Ciudad de celebración: Shenyang, China,
Fecha de celebración: 04/07/2014
Ricardo Sanz Díaz; Luis Rodonas; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of the 11th World Congress on Intelligent Control and Automation (WCICA 2014)". pp. 4252 - 4257. IEEE, ISSN 9781479958269
- 26 Título del trabajo:** Disturbance Rejection in Process Control
Nombre del congreso: 11th World Congress on Intelligent Control and Automation (WCICA 2014)
Ciudad de celebración: Shenyang, China,
Fecha de celebración: 04/07/2014
Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil; Zhiqiang Gao; Tao Liu. "Proceedings of the 11th World Congress on Intelligent Control and Automation (WCICA 2014)". pp. 4134 - 4145. IEEE, ISSN 9781479958269
- 27 Título del trabajo:** Stability Analysis of Linear Systems with Time-varying State and Measurement Delays
Nombre del congreso: 11th World Congress on Intelligent Control and Automation (WCICA 2014)
Ciudad de celebración: Shenyang, China,
Fecha de celebración: 04/07/2014
Liang Lu; Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil. "Proceedings of the 11th World Congress on Intelligent Control and Automation (WCICA 2014)". pp. 4683 - 4688. IEEE, ISSN 9781479958269
- 28 Título del trabajo:** Improving Attitude Estimation Using Inertial Sensors for Quadrotor Control Systems
Nombre del congreso: International Conference on Unmanned Aircraft Systems (ICUAS 2014)
Ciudad de celebración: Orlando, USA,
Fecha de celebración: 30/05/2014
Ricardo Sanz Díaz; Luis Rodonas; Pedro José García Gil; Pedro Castillo. "Unmanned Aircraft Systems (ICUAS), 2014 International Conference on". pp. 895 - 901. IEEE, ISSN 978-1-4799-2376-2
- 29 Título del trabajo:** Developing embedded control systems with XtratuM: Application to control the attitude of a mini-helicopter
Nombre del congreso: 10th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2013)
Ciudad de celebración: Reykjavik, Iceland,
Fecha de celebración: 31/07/2013
Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez; Alfons Crespo Lorente. "Proceedings of 10th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics. 2 vol.". pp. 434 - 441. INSTICC, ISSN 978-989-8565-71-6
- 30 Título del trabajo:** Observer-control scheme for autonomous navigation: Flight tests validation in a quadrotor vehicle
Nombre del congreso: International Conference on Unmanned Aircraft Systems (ICUAS 2013)
Ciudad de celebración: Atlanta, USA,

Fecha de celebración: 31/05/2013

Pedro José García Gil. "2013 International Conference on Unmanned Aircraft Systems (ICUAS)". pp. 795 - 804. IEEE, ISSN 978-1-4799-0815-8

- 31 Título del trabajo:** Plataforma de desarrollo para la configuración del control empotrado en helicópteros quadrotor
Nombre del congreso: XXXIII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Vigo,
Fecha de celebración: 07/09/2012
Emilio Asensi Conejero; Víctor Manuel Peñacoba Hornillos; Pedro José García Gil. "Comité Español de Automática (CEA)". pp. 1 - 8. Comité Español de Automática (CEA), ISSN 978-84-8158-583-4
- 32 Título del trabajo:** Application of Takagi-Sugeno observers for state estimation in a quadrotor
Nombre del congreso: 50th IEEE Conference on Decision and Control (CDC) and the European Control Conference (ECC)
Ciudad de celebración: Orlando, Florida, USA,
Fecha de celebración: 16/12/2011
Zsolia Lendek; Andreu Berna Ferri; José Guzmán Giménez; Antonio Sala Piqueras; Pedro José García Gil. "Proceedings". pp. 7530 - 7535. IEEE Press, ISSN 978-1-61284-799-3
- 33 Título del trabajo:** Observadores Takagi-Sugeno para estimación del estado en un quadrotor
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla,
Fecha de celebración: 09/09/2011
Andreu Berna Ferri; José Guzmán Giménez; Antonio Sala Piqueras; Pedro José García Gil. "Actas de las XXXII Jornadas de Automática". pp. 10 - 16. CEA, ISSN 978-84-694-6454-0
- 34 Título del trabajo:** Development of a test-bed for aerial vehicles to implement and validate in real-time control strategies
Nombre del congreso: 18th IFAC World Congress, 2011
Ciudad de celebración: Milano, Italia,
Fecha de celebración: 02/09/2011
Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of the 18th IFAC World Congress". pp. 1 - 7. IFAC, ISSN 978-3-902661-93-7
- 35 Título del trabajo:** Decoupling MIMO Systems with Multiple Input/Output Time Delays.
Nombre del congreso: 11th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision (ICARCV 2010)
Ciudad de celebración: Nanyang, Singapur,
Fecha de celebración: 04/02/2011
Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil. "Proceedings". pp. 1 - 9. IEEE, ISSN 978-1-4244-7814-9
- 36 Título del trabajo:** Robustness of a discrete-time predictor-based controller for time-varying measurement delay
Nombre del congreso: 9th IFAC Workshop on Time Delay Systems
Ciudad de celebración: Praga, Rep.Checa,
Fecha de celebración: 10/06/2010
Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings". pp. 1 - 6. IFAC,
- 37 Título del trabajo:** NETWORKED CONTROL OF MIMO SYSTEMS
Nombre del congreso: 7th Asian Control Conference (ASCC2009)
Ciudad de celebración: Hong Kong, China,



Fecha de celebración: 29/08/2009

Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil; Ángel Miguel Cuenca Lacruz. "Proceedings of the ASCC'09". pp. 232 - 237. IEEE, ISSN 978-89-956056-9-1

38 Título del trabajo: A PREDICTOR-OBSERVER FOR NETWORKED CONTROL SYSTEMS WITH TIME-VARYING DELAYS AND NON-UNIFORM SAMPLING

Nombre del congreso: 10th European Control Conference (ECC 2009)

Ciudad de celebración: Budapest, Hungría,

Fecha de celebración: 26/08/2009

Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of the ECC'09". pp. 946 - 951. EUCA, ISSN 978-963-311-369-1

39 Título del trabajo: Control of unstable delayed systems with input saturations and measurement constraints: An electrical cart application

Nombre del congreso: 17th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC) International Federation of Automatic Control

Ciudad de celebración: Seul, Corea del Sur,

Fecha de celebración: 11/07/2008

Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. "proceedings". pp. 259 - 264. IFAC, ISSN 978-3-902661-00-5

40 Título del trabajo: Dead-Time compensation in discrete time control

Nombre del congreso: 16th International Conference on Systems Science

Ciudad de celebración: Wroclaw, Polonia,

Fecha de celebración: 06/09/2007

Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil. "Proceedings of 16th International Conference on Systems Science". pp. 20 - 29. Adam Grzech Editors, ISSN 978-83-7493-339-1

41 Título del trabajo: Robustness with respect to delay uncertainties of a predictor-observer based discrete-time controller

Nombre del congreso: 45th IEEE Conference on Decision and Control

Ciudad de celebración: San Diego, Estados Unidos,

Fecha de celebración: 15/12/2006

Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings". pp. 199 - 204. IEEE, ISSN 1-4244-0171-2

42 Título del trabajo: Simple Real-time Attitude Stabilization of a Quad-rotor Aircraft with bounded signals

Nombre del congreso: 45th IEEE Conference on Decision and Control

Ciudad de celebración: San Diego, Estados Unidos,

Fecha de celebración: 15/12/2006

Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil. "Proceedings". pp. 1533 - 1538. IEEE, ISSN 1-4244-0171-2

43 Título del trabajo: An architecture for Force and Impact Control

Nombre del congreso: 8th IFAC Symposium on Robot Control (SYROCO)

Ciudad de celebración: Boloña, Italia,

Fecha de celebración: 08/09/2006

Ranko Zotovic Stanisic; Ángel Valera Fernández; Pedro José García Gil; ÁNGEL LLOSÁ GUILLÉN. "Proceedings". pp. 501 - 506. IFAC,

44 Título del trabajo: Partial control of series systems: application to time-delayed systems

Nombre del congreso: 6th Asian Control Conference (ASCC2006)

Ciudad de celebración: Bali, Indonesia,

Fecha de celebración: 21/07/2006



Pedro Albertos Pérez; Pedro José García Gil. "The proceedings Cd-Rom of the 6th Asian Control Conference". pp. 247 - 253. Institut Teknologi Bandung, ISSN 979-15017-0

- 45 Título del trabajo:** Interactive tool for analysis of time-delay systems with dead-time compensators
Nombre del congreso: 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education (ACE'06)
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 23/06/2006
Pedro José García Gil; Pedro Albertos Pérez; SEBASTIÁN DORMIDO. "Preprints of the 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education". pp. 100 - 105. IFAC,
- 46 Título del trabajo:** An Architecture for Robot Force and Impact Control
Nombre del congreso: 2nd IEEE International Conference on Robotics, Automation & Mechatronics (RAM 2006)
Ciudad de celebración: Bangkok, Tailandia,
Fecha de celebración: 09/06/2006
Ranko Zotovic Stanisic; Ángel Valera Fernández; Pedro José García Gil; ÁNGEL LLOSÁ GUILLÉN. "Proceedings". pp. 435 - 440. IEEE, ISSN 1-4244-0025-2
- 47 Título del trabajo:** Impact and force control with switching between mechanical impedance parameters
Nombre del congreso: 16th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC)
Ciudad de celebración: Praga, República Chéca,
Fecha de celebración: 08/07/2005
Ranko Zotovic Stanisic; Ángel Valera Fernández; Pedro José García Gil. "Preprints". pp. 550 - 556. IFAC, ISSN 0-08-045108-X
- 48 Título del trabajo:** Change of sampling period in robot force control
Nombre del congreso: International Conference on Automation, Control and Instrumentation (IADAT-ACI 2005)
Ciudad de celebración: Bilbao España,
Fecha de celebración: 04/02/2005
Ranko Zotovic Stanisic; Ángel Valera Fernández; Pedro José García Gil. "Proceedings on International Conference on Automation, Control and Instrumentation". pp. 214 - 218. IADAT (International Association for the Development of Advances in Technology, ISSN 84-933971-2-1
- 49 Título del trabajo:** Switching of mechanical impedance parameters in robot force and impact control
Nombre del congreso: International Conference on Automation, Control and Instrumentation (IADAT-ACI 2005)
Ciudad de celebración: Bilbao España,
Fecha de celebración: 04/02/2005
Ranko Zotovic Stanisic; Ángel Valera Fernández; Pedro José García Gil. "Proceedings on International Conference on Automation, Control and Instrumentation". pp. 209 - 213. IADAT (International Association for the Development of Advances in Technology, ISSN 84-933971-2-1
- 50 Título del trabajo:** Control de fuerza y de impacto de un robot con cambio de periodo de muestreo
Nombre del congreso: XXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Ciudad Real, España,
Fecha de celebración: 10/09/2004
Ranko Zotovic Stanisic; Pedro José García Gil; Ángel Valera Fernández; ÁNGEL LLOSÁ GUILLÉN; Manuel Cardo Redolar. "Actas". pp. 25 - 30. Universidad de Castilla-La Mancha, ISSN 84-688-7460-4



- 51 Título del trabajo:** Virtual sensor under delayed and scarce measurements
Nombre del congreso: 7th IFAC Symposium on Cost Oriented Automation (COA 2004)
Ciudad de celebración: Gatineau, Quebec, Canadá,
Fecha de celebración: 09/06/2004
Pedro Albertos Pérez; IGNACIO PEÑARROCHA ALOS; Pedro José García Gil. pp. 1 - 5. Université du Québec en Outaouais,
- 52 Título del trabajo:** Robust prediction-based control for unstable delay systems
Nombre del congreso: 42th IEEE Conference on Decision and Control
Ciudad de celebración: Maui, Estados Unidos,
Fecha de celebración: 12/12/2003
Pedro José García Gil. "Proceedings". pp. 4014 - 4019. IEEE, ISSN 0-7803-7924-1
- 53 Título del trabajo:** Real Time Application to control an unstable delay system
Nombre del congreso: 27th IFAC Workshop on Real-Time Programming (WRTP 2003)
Ciudad de celebración: Lagow, Polonia,
Fecha de celebración: 17/05/2003
Pedro José García Gil; Alfons Crespo Lorente; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of the 27th Ifac Workshop on Real-Time Programming". pp. 199 - 204. IFAC, ISSN 0 08 044203 X
- 54 Título del trabajo:** Robust prediction-based control for unstable delay systems
Nombre del congreso: Workshop on Advances in Time-delay Systems 2003
Ciudad de celebración: París, Francia,
Fecha de celebración: 24/01/2003
Pedro José García Gil. pp. 1 - 7. Centre National de la Recherche Scientifique (CNRS),
- 55 Título del trabajo:** Resetting Smith Predictor for the Control of Unstable Systems with Delay
Nombre del congreso: 15th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC)
Ciudad de celebración: Barcelona, España,
Fecha de celebración: 26/07/2002
Pedro José García Gil. "Proceedings of the 15th IFAC World Congress". pp. 1327 - 1332. Elsevier Science, ISSN 008044184X
- 56 Título del trabajo:** MODULAR CONTROLLER:AN OPEN TOOL TO DEVELOP COMPLEX CONTROL SYSTEMS
Nombre del congreso: X Congreso Español sobre Tecnologías y Lógica Fuzzy (ESTYLF 2000)
Ciudad de celebración: Sevilla, España,
Fecha de celebración: 20/09/2000
Jorge Bondía Company; Pedro José García Gil; Jesús Andrés Picó Marco. "Actas de X Congreso Español sobre Tecnologías y Lógica Fuzzy". pp. 1 - 6. Universidad de Sevilla, ISSN 84-699-3040-0
- 57 Título del trabajo:** AN INDUSTRIAL INTELLIGENT CONTROLLER:CERAMIC INDUSTRY APPLICATION
Nombre del congreso: Symposium on Intelligent Systems in Control and Measurement (INTCOM)
Ciudad de celebración: Veszprém, Hungría,
Fecha de celebración: 09/09/2000
Jorge Bondía Company; Pedro José García Gil; Jesús Andrés Picó Marco; Pedro Albertos Pérez. pp. 93 - 98.

Otros méritos

Estancias en centros de I+D+i públicos o privados

- | | | |
|-----------|---|--|
| 1 | Entidad de realización: UTC Sorbonne Universites
Ciudad entidad realización: Compiègne, Francia
Fecha de inicio: 07/04/2021 | Tipo de entidad: Centros y Estructuras
Universitarios y Asimilados
Duración: 4 meses |
| 2 | Entidad de realización: ZHEJIANG UNIVERSITY
Ciudad entidad realización: Hangzhou, China
Fecha de inicio: 06/06/2016 | Tipo de entidad: Organismo, Otros |
| 3 | Entidad de realización: Sheffield University
Ciudad entidad realización: Sheffield, Reino Unido
Fecha de inicio: 29/06/2015 | Tipo de entidad: Universidad
Duración: 1 mes |
| 4 | Entidad de realización: Sheffield University
Ciudad entidad realización: Sheffield, Reino Unido
Fecha de inicio: 05/05/2014 | Tipo de entidad: Universidad
Duración: 3 meses |
| 5 | Entidad de realización: UNIVERSIDAD FEDERAL DE SANTA CATARINA
Ciudad entidad realización: FLORIANOPOLIS, Brasil
Fecha de inicio: 01/02/2010 | Duración: 4 meses |
| 6 | Entidad de realización: Universidad Politécnica de Valencia
Ciudad entidad realización: Lund, Suecia
Fecha de inicio: 01/06/2008 | Tipo de entidad: Universidad
Duración: 2 meses |
| 7 | Entidad de realización: Centre de recherches de Royallieu. Compiègne.
Ciudad entidad realización: Compiègne, Francia
Fecha de inicio: 03/04/2007 | Tipo de entidad: Centros y Estructuras
Universitarios y Asimilados
Duración: 4 meses |
| 8 | Entidad de realización: DEPARTAMENTO DE CONTROL DE LUND
Ciudad entidad realización: LUND, Suecia
Fecha de inicio: 01/01/2006 | Duración: 3 meses |
| 9 | Entidad de realización: DEPARTAMENTO DE CONTROL DE LUND
Ciudad entidad realización: LUND, Suecia
Fecha de inicio: 01/01/2005 | Duración: 1 mes |
| 10 | Entidad de realización: UNIVERSITÉ DE TECHNOLOGIE DE COMPIÈGNE
Ciudad entidad realización: COMPIÈGNE, Francia
Fecha de inicio: 01/01/2001 | Duración: 2 meses |



Premios, menciones y distinciones

Descripción: Premio mejor trabajo de Ingeniería de Control (XXXV Jornadas de Automática)

Entidad concesionaria: Comité Español de Automática (CEA)

Fecha de concesión: 05/09/2014

Períodos de actividad investigadora

Nº de tramos reconocidos: 3

Entidad acreditante: Comisión Nacional Evaluadora de la Actividad Investigadora (CNEAI)

Acreditaciones/reconocimientos obtenidos

- 1** **Descripción:** Catedrático/a de Universidad en Ingeniería y Arquitectura
Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación
Fecha de obtención: 03/11/2022
- 2** **Descripción:** Quinquenios
Nº de tramos reconocidos: 4