



**Luis Ignacio Gracia Calandin**

Generado desde: Universitat Politècnica de València

Fecha del documento: 28/03/2025

**v 1.4.0**

7cc359a6a0005735808ba58c468acec7

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

7cc359a6a0005735808ba58c468acec7

**Luis Ignacio Gracia Calandin**

Apellidos:

**Gracia Calandin**

Nombre:

**Luis Ignacio**



## Actividad docente

### Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1** **Título del trabajo:** Robust human-robot collaboration for polishing tasks in the automotive industry  
**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral  
**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València  
**Alumno/a:** García Fernández, Alberto  
**Calificación obtenida:** SOBRESALIENTE (cum laude)  
**Fecha de defensa:** 18/09/2023  
**Mención de calidad:** Si
- 2** **Título del trabajo:** Robot Visual Servoing Using Discontinuous Control  
**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral  
**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València  
**Alumno/a:** Muñoz Benavent, Pau  
**Calificación obtenida:** SOBRESALIENTE (cum laude)  
**Fecha de defensa:** 18/09/2017  
**Mención de calidad:** Si
- 3** **Título del trabajo:** POSTPROCESAMIENTO CAM-ROBOTICA ORIENTADO AL PROTOTIPADO Y MECANIZADO EN CELULAS ROBOTIZADAS COMPLEJAS  
**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral  
**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València  
**Alumno/a:** Andrés de la Esperanza, Francisco Javier  
**Calificación obtenida:** SOBRESALIENTE CUM LAUDE  
**Fecha de defensa:** 25/03/2011  
**Mención de calidad:** Si
- 4** **Título del trabajo:** Métodos y Algoritmos para resolver problemas de Corte unidimensional en entornos realistas. Aplicación a una empresa del sector Siderúrgico  
**Tipo de proyecto:** Tesis Doctoral  
**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València  
**Alumno/a:** Gracia Calandin, Carlos Pablo  
**Calificación obtenida:** SOBRESALIENTE CUM LAUDE  
**Fecha de defensa:** 22/03/2010  
**Mención de calidad:** No

## Experiencia científica y tecnológica

### Grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

**Nombre del grupo:** Instituto de Diseño para la Fabricación y Producción Automatizada

### Actividad científica o tecnológica

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

**1 Nombre del proyecto:** PULIDO ROBOTIZADO AVANZADO DE SUPERFICIES EN LA INDUSTRIA DEL AUTOMOVIL (PID2020-117421RB-C21)

**Grado de contribución:** Investigador/a

**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat

**Nº de investigadores/as:** 6

**Entidad/es financiadora/s:**

AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION

**Fecha de inicio:** 01/09/2021

**Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días

**Cuantía total:** 41.745 €

**2 Nombre del proyecto:** VISION ARTIFICIAL Y ROBOTICA COLABORATIVA EN PULIDO DE SUPERFICIES EN LA INDUSTRIA (DPI2017-87656-C2-1-R-AR)

**Grado de contribución:** Investigador/a

**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat

**Nº de investigadores/as:** 7

**Entidad/es financiadora/s:**

AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION

**Fecha de inicio:** 01/01/2018

**Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días

**Cuantía total:** 82.401 €

**3 Nombre del proyecto:** Diseño e implementación de um exoesqueleto para pacientes afectados por el síndrome FLAIL ARM-EXO-FA (UPV-FE-14-40)

**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Ranko Zotovic Stanisic

**Nº de investigadores/as:** 4

**Entidad/es financiadora/s:**

UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA

**Fecha de inicio:** 25/11/2014

**Duración:** 1 año - 5 días



**Cuantía total:** 0 €

- 4** **Nombre del proyecto:** ESTIMACION, OPTIMIZACION Y CONTROL MULTIVARIABLE EN SISTEMAS MULTI-MODELO (DPI2011-27845-C02-01)  
**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Antonio Sala Piqueras  
**Nº de investigadores/as:** 7  
**Entidad/es financiadora/s:**  
MINISTERIO DE ASUNTOS ECONOMICOS Y TRANSFORMACION DIGITAL  
**Fecha de inicio:** 01/01/2012 **Duración:** 4 años - 5 meses - 29 días  
**Cuantía total:** 58.080 €
- 5** **Nombre del proyecto:** SISTEMA AUTOMÁTICO DE CORTE DE LA FLOR DEL AZAFRÁN PARA LA LIBERACIÓN DE SUS ESTIGMAS. (2640)  
**Grado de contribución:** Investigador/a  
**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Luis Ignacio Gracia Calandin  
**Nº de investigadores/as:** 6  
**Entidad/es financiadora/s:**  
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA  
**Fecha de inicio:** 01/12/2011 **Duración:** 1 año  
**Cuantía total:** 8.500 €
- 6** **Nombre del proyecto:** SISTEMA DE CONDUCCION MANUAL ASISTIDA CON REALIMENTACION HAPTICA, VISUAL Y AUDITIVA EN VEHICULOS INDUSTRIALES (2702)  
**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Leopoldo Armesto Ángel  
**Nº de investigadores/as:** 8  
**Entidad/es financiadora/s:**  
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA  
**Fecha de inicio:** 15/12/2010 **Duración:** 1 año  
**Cuantía total:** 7.500 €
- 7** **Nombre del proyecto:** IDENTIFICACION Y CONTROL DE SISTEMAS NO LINEALES Y LTV MEDIANTE MULTI-MODELOS TAKAGI-SUGENO Y POLINOMIALES (DPI2008-06731-C02-01)  
**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Antonio Sala Piqueras  
**Nº de investigadores/as:** 4  
**Entidad/es financiadora/s:**  
MINISTERIO DE EDUCACION  
**Fecha de inicio:** 01/05/2010 **Duración:** 1 año - 7 meses - 30 días  
**Cuantía total:** 37.147 €
- 8** **Nombre del proyecto:** PROTOTIPO INDUSTRIAL PARA EL SEGUIMIENTO AUTOMATICO DE LINEAS POR VISION ARTIFICIAL (PAID-06-08-3246)  
**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Leopoldo Armesto Ángel  
**Nº de investigadores/as:** 9  
**Entidad/es financiadora/s:**



## UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA

**Fecha de inicio:** 04/12/2008**Duración:** 2 años**Cuantía total:** 8.000 €**9 Nombre del proyecto:** LINE-TRACKING VISION-BASED AGV (GVPRE/2008/034)**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Leopoldo Armesto Ángel**Nº de investigadores/as:** 8**Entidad/es financiadora/s:**

GENERALITAT VALENCIANA

**Fecha de inicio:** 01/01/2008**Duración:** 1 año**Cuantía total:** 13.800 €**10 Nombre del proyecto:** DESPLAZAMIENTO DE VEHICULOS AUTOGUIADOS POR SUPERFICIES CONTINUAS NO PLANAS (GVPRE/2008/168)**Grado de contribución:** Investigador/a**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Luis Ignacio Gracia Calandín**Nº de investigadores/as:** 5**Entidad/es financiadora/s:**

GENERALITAT VALENCIANA

**Fecha de inicio:** 01/01/2008**Duración:** 1 año**Cuantía total:** 7.762,5 €**11 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 €**12 Nombre del proyecto:** CONTROL DE CALIDAD DE PRODUCTOS MANUFACTURADOS MEDIANTE TECNICAS DE VISIÓN ARTIFICIAL (IMPCND/2008/32)**Entidad de realización:** Asociación de Investigación en Diseño y Fabricación**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Josep Torners Montserrat**Nº de investigadores/as:** 6**Entidad/es financiadora/s:**

IMPIVA

**Fecha de inicio:** 01/01/2008**Duración:** 11 meses - 30 días**Cuantía total:** 145.000 €**13 Nombre del proyecto:** TECNICAS DE SENSORIZACION Y RECONSTRUCCION 3D EN SISTEMAS ROBOTIZADOS DE RESTAURACION (PAID-05-06-6759)**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Josep Torners Montserrat**Nº de investigadores/as:** 20



**Entidad/es financiadora/s:**

UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA

**Fecha de inicio:** 21/12/2006

**Duración:** 1 año

**Cuantía total:** 9.900 €

- 14 Nombre del proyecto:** TECNICAS DE SENSORIZACION Y RECONSTRUCCION 3D EN SISTEMAS ROBOTIZADOS DE RESTAURACION (BIA2005-09377-C03-02)

**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Josep Tornero Montserrat

**Nº de investigadores/as:** 20

**Entidad/es financiadora/s:**

MINISTERIO DE EDUCACION

**Fecha de inicio:** 15/10/2005

**Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días

**Cuantía total:** 116.620 €

- 15 Nombre del proyecto:** AUTOMATIZACION Y CONTROL DEL AUTOGUIADO DE VEHICULOS AGRICOLAS BASADO EN FUSION SENSORIAL. (DPI2004-07417-C04-01)

**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Josep Tornero Montserrat

**Nº de investigadores/as:** 7

**Entidad/es financiadora/s:**

MINISTERIO DE EDUCACION

**Fecha de inicio:** 13/12/2004

**Duración:** 1 año

**Cuantía total:** 11.500 €

- 16 Nombre del proyecto:** GUIADO AUTOMATICO DE VEHICULOS (PPI05-03-4231)

**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Josep Tornero Montserrat

**Nº de investigadores/as:** 10

**Entidad/es financiadora/s:**

UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA

**Fecha de inicio:** 18/07/2003

**Duración:** 2 años

**Cuantía total:** 6.000 €

- 17 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 €

- 18 Nombre del proyecto:** SISTEMA DE AUTOMATIZACION INTEGRAL PARA LA GESTION DEL TRANSPORTE DE MATERIALES (DPI2000-0362-P4-05)

**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València

**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Josep Tornero Montserrat

**Nº de investigadores/as:** 6

**Entidad/es financiadora/s:**





## MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA

**Fecha de inicio:** 07/11/2001**Duración:** 3 años**Cuantía total:** 218.768,4 €

- 19** **Nombre del proyecto:** AUTOMATIZACION DE LOS PROCESOS DE TRANSPORTE Y ALMACENAMIENTO EN PYMES (1FD97-1136)  
**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Josep Tornero Montserrat  
**Nº de investigadores/as:** 8  
**Entidad/es financiadora/s:**  
MINISTERIO DE EDUCACION; MINISTERIO DE HACIENDA Y ADMINISTRACIONES PUBLICAS
- Fecha de inicio:** 02/12/1999 **Duración:** 2 años  
**Cuantía total:** 97.784,67 €

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

- 1** **Nombre del proyecto:** AUTOMATIZACION DEL CORTE DE LA FLOR DEL AZAFRAN EN ALMACEN PARA LIBERACION DE SUS ESTIGMAS  
**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Luis Ignacio Gracia Calandin  
**Nº de investigadores/as:** 2  
**Entidad/es financiadora/s:**  
GUERRERO MUÑOZ, JOSE ESTANISLAO
- Fecha de inicio:** 25/01/2008 **Duración:** 9 meses  
**Cuantía total:** 12.000 €
- 2** **Nombre del proyecto:** PRESTACIONES DE SERVICIO DE LUIS GRACIA CALANDIN  
**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Luis Ignacio Gracia Calandin  
**Nº de investigadores/as:** 1  
**Entidad/es financiadora/s:**  
SGS INTERNATIONAL CERTIFICATION SERVICES IBERICA SA
- Fecha de inicio:** 23/10/2007 **Duración:** 9 años - 2 meses - 7 días  
**Cuantía total:** 430 €
- 3** **Nombre del proyecto:** AUTOMATIZACION DE PROCESOS DE TRANSPORTE EN PYMES (1FD97-1136)  
**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València  
**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Josep Tornero Montserrat  
**Nº de investigadores/as:** 3  
**Entidad/es financiadora/s:**  
MECANOMOVIL, S.A.
- Fecha de inicio:** 01/12/1999 **Duración:** 2 años  
**Cuantía total:** 18.030,36 €





## Resultados

### Propiedad industrial e intelectual

**Título propiedad industrial registrada:** HERRAMIENTA DE PULIDO O LIJADO DE SUPERFICIES

**Tipo de propiedad industrial:** Patente de invención

**Inventores/autores/obtentores:** Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Ernesto Solanes Galbis

**Entidad titular de derechos:** UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA; UNIVERSIDAD MIGUEL HERNANDEZ

**Nº de solicitud:** U202032525

**Fecha de registro:** 23/11/2020

## Actividades científicas y tecnológicas

### Producción científica

#### Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin. Mobile Robots: Trajectory Analysis, Positioning and Control. Applied Sciences. 15, 355, pp. 1 - 8. 2025. ISSN 2076-3417. DOI: 10.3390/app15010355  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 2** Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin; Jaime Valls Miro. Advances in Human-Machine Interaction, Artificial Intelligence, and Robotics. Electronics. 13, 3856, pp. 1 - 5. 2024. ISSN 2079-9292. DOI: 10.3390/electronics13193856  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 3** Lidia Fabra Cuenca; Juan Ernesto Solanes Galbis; Adolfo Muñoz García; Ana Martí Testón; Alba María Alabau Cánovas; Luis Ignacio Gracia Calandin. Application of Neural Radiance Fields (NeRFs) for 3D Model Representation in the Industrial Metaverse. Applied Sciences. 14, 1825, 2024. ISSN 2076-3417. DOI: 10.3390/app14051825  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 4** Alejandra González Boscá; Carlos Pérez Vidal; Jorge Borrell; Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin. Development of a collaborative robotic system to polish leather surfaces. International Journal of Computer Integrated Manufacturing. 37, pp. 285 - 303. 2024. ISSN 0951-192X. DOI: 10.1080/0951192X.2023.2209874  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 5** Alba María Alabau Cánovas; Lidia Fabra Cuenca; Ana Martí Testón; Adolfo Muñoz García; Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin. Enriching User-Visitor Experiences in Digital Museology: Combining Social and Virtual Interaction within a Metaverse Environment. Applied Sciences. 14, 3769, 2024. ISSN 2076-3417. DOI: 10.3390/app14093769  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista



- 6** Flavio Moriniello; Ana Martí Testón; Adolfo Muñoz García; Daniel Antonio Silva Jasau; Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Ernesto Solanes Galbis. Exploring the Relationship between the Coverage of AI in WIRED Magazine and Public Opinion Using Sentiment Analysis. Applied Sciences. 14, 1994, 2024. ISSN 2076-3417. DOI: 10.3390/app14051994  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 7** Daniel Antonio Silva Jasau; Ana Martí Testón; Adolfo Muñoz García; Flavio Moriniello; Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin. Virtual Production: Real-Time Rendering Pipelines for Indie Studios and the Potential in Different Scenarios. Applied Sciences. 14, 2530, 2024. ISSN 2076-3417. DOI: 10.3390/app14062530  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 8** Jorge Borrell; Alejandra González Boscá; Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Ernesto Solanes Galbis. Cooperative human-robot polishing for the task of patina growing on high-quality leather shoes. The International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 125, pp. 2467 - 2484. 2023. ISSN 0268-3768. DOI: https://doi.org/10.1007/s00170-022-10620-6  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 9** Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal. Special Issue on Trends and Challenges in Robotic Applications. Applied Sciences. 13, 9131, pp. 1 - 5. 2023. ISSN 2076-3417. DOI: 10.3390/app13169131  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 10** Ana Martí Testón; Adolfo Muñoz García; Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Ernesto Solanes Galbis. Using WebXR Metaverse Platforms to Create Touristic Services and Cultural Promotion. Applied Sciences. 13, 8544, 2023. ISSN 2076-3417. DOI: 10.3390/app13148544  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 11** Alberto García Fernández; Juan Ernesto Solanes Galbis; Adolfo Muñoz García; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Augmented Reality-Based Interface for Bimanual Robot Teleoperation. Applied Sciences. 12, 4379, pp. 1 - 24. 2022. ISSN 2076-3417. DOI: 10.3390/app12094379  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 12** Alberto García Fernández; Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin; PAU MUÑOZ BENAVENT; Vicent Gírbés Juan; Josep Tornero Montserrat. Bimanual robot control for surface treatment tasks. International Journal of Systems Science. 53, pp. 74 - 107. 2022. ISSN 0020-7721. DOI: 10.1080/00207721.2021.1938279  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 13** Vicent Gírbés Juan; Vinicius Schettino; Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Ernesto Solanes Galbis; Yiannis Demiris; Josep Tornero Montserrat. Combining haptics and inertial motion capture to enhance remote control of a dual-arm robot. Journal on Multimodal User Interfaces. 16, pp. 219 - 238. 2022. ISSN 1783-7677. DOI: 10.1007/s12193-021-00386-8  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 14** Juan Ernesto Solanes Galbis; PAU MUÑOZ BENAVENT; Leopoldo Armesto Ángel; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Generalization of reference filtering control strategy for 2D/3D visual feedback control of industrial robot manipulators. International Journal of Computer Integrated Manufacturing. 35, pp. 229 - 246. 2022. ISSN 0951-192X. DOI: 10.1080/0951192X.2021.1973108  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 15** Juan Ernesto Solanes Galbis; Adolfo Muñoz García; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Virtual Reality-Based Interface for Advanced Assisted Mobile Robot Teleoperation. Applied Sciences. 12, 6071, pp. 1 - 22. 2022. ISSN 2076-3417. DOI: 10.3390/app12126071  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 16** Ana Martí Testón; Adolfo Muñoz García; Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. A Methodology to Produce Augmented-Reality Guided Tours in Museums for Mixed-Reality Headsets. *Electronics*. 10, pp. 1 - 21. 2021. ISSN 2079-9292. DOI: 10.3390/electronics10232956  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 17** Claudia Anaïs González Moreno; Juan Ernesto Solanes Galbis; Adolfo Muñoz García; Luis Ignacio Gracia Calandin; Vicent Gírbés Juan; Josep Tornero Montserrat. Advanced teleoperation and control system for industrial robots based on augmented virtuality and haptic feedback. *Journal of Manufacturing Systems*. 59, pp. 283 - 298. 2021. ISSN 0278-6125. DOI: 10.1016/j.jmsy.2021.02.013  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 18** Alberto García Fernández; Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Ernesto Solanes Galbis; Vicent Gírbés Juan; Carlos Pérez Vidal; Josep Tornero Montserrat. Robotic assistance for industrial sanding with a smooth approach to the surface and boundary constraints. *Computers & Industrial Engineering*. 158, pp. 1 - 16. 2021. ISSN 0360-8352. DOI: 10.1016/j.cie.2021.107366  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 19** Adolfo Muñoz García; Ana Martí Testón; Xavier Mahiques Sifres; Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Ernesto Solanes Galbis; Josep Tornero Montserrat. Camera 3D positioning mixed reality-based interface to improve worker safety, ergonomics and productivity. *CIRP Journal of Manufacturing Science and Technology (Online)*. 28, pp. 24 - 37. 2020. ISSN 1755-5817. DOI: 10.1016/j.cirpj.2020.01.004  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 20** Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin. Computer Based Production of Saffron (*Crocus Sativus* L.): From Mechanical Design to Electronic Control. *Computers and Electronics in Agriculture*. 169, pp. 1 - 11. 2020. ISSN 0168-1699. DOI: 10.1016/j.compag.2019.105198  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 21** Alberto García Fernández; Vicent Gírbés Juan; Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal; Josep Tornero Montserrat. Human-Robot Cooperation for Surface Repair Combining Automatic and Manual Modes. *IEEE Access*. 8, pp. 154024 - 154035. 2020. ISSN 2169-3536. DOI: 10.1109/ACCESS.2020.3014501  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 22** Juan Ernesto Solanes Galbis; Adolfo Muñoz García; Luis Ignacio Gracia Calandin; Ana Martí Testón; Vicent Gírbés Juan; Josep Tornero Montserrat. Teleoperation of industrial robot manipulators based on augmented reality. *The International Journal of Advanced Manufacturing Technology*. 111, pp. 1077 - 1097. 2020. ISSN 0268-3768. DOI: 10.1007/s00170-020-05997-1  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 23** Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin; Samuel Sánchez Caballero; Juan Ernesto Solanes Galbis; Alessandro Saccon; Josep Tornero Montserrat. Design of a polishing tool for collaborative robotics using minimum viable product approach. *International Journal of Computer Integrated Manufacturing*. 32, pp. 848 - 857. 2019. ISSN 0951-192X. DOI: 10.1080/0951192X.2019.1637026  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 24** Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Ernesto Solanes Galbis; PAU MUÑOZ BENAVENT; Jaime Valls Miro; Carlos Pérez Vidal; Josep Tornero Montserrat. Human-robot collaboration for surface treatment tasks. *Interaction Studies*. 20, pp. 148 - 184. 2019. ISSN 1572-0373. DOI: 10.1075/is.18010.gra  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 25** Adolfo Muñoz García; Xavier Mahiques Sifres; Juan Ernesto Solanes Galbis; Ana Martí Testón; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Mixed reality-based user interface for quality control inspection of car body surfaces. *Journal of Manufacturing Systems*. 53, pp. 75 - 92. 2019. ISSN 0278-6125. DOI: 10.1016/j.jmsy.2019.08.004  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 26** Antonio Sanchez; Luis Ignacio Gracia Calandin; Ricardo Morales; Carlos Pérez Vidal. Representation of Robots in Matlab. *International Journal of Software Engineering and Knowledge Engineering*. 29, pp. 23 - 42. 2019. ISSN 0218-1940. DOI: 10.1142/S0218194019500025  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 27** PAU MUÑOZ BENAVENT; Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Robust auto tool change for industrial robots using visual servoing. *International Journal of Systems Science*. 50, pp. 432 - 449. 2019. ISSN 0020-7721. DOI: 10.1080/00207721.2018.1562129  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 28** Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin; PAU MUÑOZ BENAVENT; Jaime Valls Miro; Carlos Pérez Vidal; Josep Tornero Montserrat. Robust Hybrid Position-Force Control for Robotic Surface Polishing. *Journal of Manufacturing Science and Engineering*. 141, pp. 1 - 14. 2019. ISSN 1087-1357. DOI: 10.1115/1.4041836  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 29** Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin; PAU MUÑOZ BENAVENT; Alicia Esparza Peidro; Jaime Valls Miro; Josep Tornero Montserrat. Adaptive robust control and admittance control for contact-driven robotic surface conditioning. *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*. 54, pp. 115 - 132. 2018. ISSN 0736-5845. DOI: 10.1016/j.rcim.2018.05.003  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 30** Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Ernesto Solanes Galbis; PAU MUÑOZ BENAVENT; Jaime Valls Miro; Carlos Pérez Vidal; Josep Tornero Montserrat. Adaptive Sliding Mode Control for Robotic Surface Treatment Using Force Feedback. *Mechatronics*. 52, pp. 102 - 118. 2018. ISSN 0957-4158. DOI: 10.1016/j.mechatronics.2018.04.008  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 31** Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal; Jaime Valls Miro. Advanced mathematical methods for collaborative robotics. *Mathematical Problems in Engineering*. 2018, 2018. ISSN 1024-123X. DOI: 10.1155/2018/1605817  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 32** Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin; Jose Manuel de Paco; Malte Wirkus; Jose Maria Azorin; Jose de Gea. Automation of product packaging for industrial applications. *International Journal of Computer Integrated Manufacturing*. 31, pp. 129 - 137. 2018. ISSN 0951-192X. DOI: 10.1080/0951192X.2017.1369165  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 33** Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Ernesto Solanes Galbis; PAU MUÑOZ BENAVENT; Alicia Esparza Peidro; Jaime Valls Miro; Josep Tornero Montserrat. Cooperative transport tasks with robots using adaptive non-conventional sliding mode control. *Control Engineering Practice*. 78, pp. 35 - 55. 2018. ISSN 0967-0661. DOI: 10.1016/j.conengprac.2018.06.005  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 34** Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin; PAU MUÑOZ BENAVENT; Jaime Valls Miro; Marc G. Carmichael; Josep Tornero Montserrat. Human-robot collaboration for safe object transportation using force feedback. *Robotics and Autonomous Systems*. 107, pp. 196 - 208. 2018. ISSN 0921-8890. DOI: 10.1016/j.robot.2018.06.003  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 35** Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin; PAU MUÑOZ BENAVENT; Jaime Valls Miro; Vicent Gírbés Juan; Josep Tornero Montserrat. Human-robot cooperation for robust surface treatment using non-conventional sliding mode control. ISA Transactions. 80, pp. 528 - 541. 2018. ISSN 0019-0578. DOI: 10.1016/j.isatra.2018.05.013  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 36** Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal; Jose Manuel de Paco; Luis M. de Paco. Identification and control of a multiplace hyperbaric chamber. PLoS ONE. 13, pp. 1 - 23. 2018. ISSN 1932-6203. DOI: 10.1371/journal.pone.0200407  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 37** PAU MUÑOZ BENAVENT; Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Ernesto Solanes Galbis; Alicia Esparza Peidro; Josep Tornero Montserrat. Robust fulfillment of constraints in robot visual servoing. Control Engineering Practice. 71, pp. 79 - 95. 2018. ISSN 0967-0661. DOI: 10.1016/j.conengprac.2017.10.017  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 38** PAU MUÑOZ BENAVENT; Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Ernesto Solanes Galbis; Alicia Esparza Peidro; Josep Tornero Montserrat. Sliding mode control for robust and smooth reference tracking in robot visual servoing. International Journal of Robust and Nonlinear Control. 28, pp. 1728 - 1756. 2018. ISSN 1049-8923. DOI: 10.1002/rnc.3981  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 39** Cristian Carmona; Bartomeu Alorda; Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal; Antonio Salinas. A ZigBee-based wireless system for monitoring vital signs in hyperbaric chambers: Technical report. Undersea and Hyperbaric Medicine. 44, pp. 243 - 256. 2017. ISSN 1066-2936  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 40** Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal; Dennis Mronga; Jose Manuel de Paco; Jose Maria Azorin; Jose de Gea. Robotic manipulation for the shoe-packaging process. The International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 92, pp. 1053 - 1067. 2017. ISSN 0268-3768. DOI: 10.1007/s00170-017-0212-6  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 41** Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin; Cristian Carmona; Bartomeu Alorda; Antonio Salinas. Wireless transmission of biosignals for hyperbaric chamber applications. PLoS ONE. 12, pp. 1 - 19. 2017. ISSN 1932-6203. DOI: 10.1371/journal.pone.0172768  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 42** PAU MUÑOZ BENAVENT; Juan Ernesto Solanes Galbis; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. PWM and PFM for visual servoing in fully decoupled approaches. Robotics and Autonomous Systems. 65, pp. 57 - 64. 2015. ISSN 0921-8890. DOI: 10.1016/j.robot.2014.11.011  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 43** Luis Ignacio Gracia Calandin; Antonio Sala Piqueras; Fabricio Garelli. Robot Coordination Using Task-Priority and Sliding-Mode Techniques. Robotics and Computer-Integrated Manufacturing. 30, pp. 74 - 89. 2014. ISSN 0736-5845. DOI: 10.1016/j.rcim.2013.08.003  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 44** Carlos Pablo Gracia Calandin; Carlos Andrés Romano; Luis Ignacio Gracia Calandin. A hybrid approach based on genetic algorithms to solve the problem of cutting structural beams in a metalwork company. Journal of Heuristics. 19, pp. 253 - 273. 2013. ISSN 1381-1231. DOI: 10.1007/s10732-011-9187-x  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista



- 45** Luis Ignacio Gracia Calandin; Fabricio Garelli; Antonio Sala Piqueras. Integrated Sliding-Mode Algorithms in Robot Tracking Applications. Robotics and Computer-Integrated Manufacturing. 29, pp. 53 - 62. 2013. ISSN 0736-5845. DOI: 10.1016/j.rcim.2012.07.007  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 46** Luis Ignacio Gracia Calandin; Fabricio Garelli; Antonio Sala Piqueras. Reactive Sliding-Mode Algorithm for Collision Avoidance in Robotic Systems. IEEE Transactions on Control Systems Technology. 21, pp. 2391 - 2399. 2013. ISSN 1063-6536. DOI: 10.1109/TCST.2012.2231866  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 47** Luis Ignacio Gracia Calandin; Antonio Sala Piqueras; Fabricio Garelli. A Path Conditioning Method with Trap Avoidance. Robotics and Autonomous Systems. 60, pp. 862 - 873. 2012. ISSN 0921-8890. DOI: 10.1016/j.robot.2012.01.009  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 48** Luis Ignacio Gracia Calandin; Antonio Sala Piqueras; Fabricio Garelli. A supervisory loop approach to fulfill workspace constraints in redundant robots. Robotics and Autonomous Systems. 60, pp. 1 - 15. 2012. ISSN 0921-8890. DOI: 10.1016/j.robot.2011.07.008  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 49** Luis Ignacio Gracia Calandin; Francisco Javier Andres De La Esperanza; Carlos Pablo Gracia Calandin. Automated milling path tracking and CAM-ROB integration for industrial redundant manipulators. International Journal of Advanced Robotic Systems. 9, pp. 1 - 8. 2012. ISSN 1729-8806. DOI: 10.5772/51101  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 50** Francisco Javier Andres De La Esperanza; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. CAM-Rob postprocessor based on a fuzzified redundancy resolution scheme. The International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 62, pp. 705 - 718. 2012. ISSN 0268-3768. DOI: 10.1007/s00170-011-3836-y  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 51** Francisco Javier Andres De La Esperanza; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Implementation and testing of a CAM postprocessor for an industrial redundant workcell with evaluation of several fuzzified Redundancy Resolution Schemes. Robotics and Computer-Integrated Manufacturing. 28, pp. 265 - 274. 2012. ISSN 0736-5845. DOI: 10.1016/j.rcim.2011.09.008  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 52** Francisco Javier Andres De La Esperanza; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Calibration and Control of a Redundant Robotic Workcell for Milling Tasks. International Journal of Computer Integrated Manufacturing. 24, pp. 561 - 573. 2011. ISSN 0951-192X. DOI: 10.1080/0951192X.2011.566284  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 53** Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal; Carlos Pablo Gracia Calandin. Computer Vision Applied to Flower, Fruit and Vegetable Processing. Proceedings of World Academy of Science, Engineering and Technology. 78, pp. 885 - 893. 2011. ISSN 2070-3740  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 54** Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pablo Gracia Calandin. Computer Vision Applied to Saffron Flower (Crocus Sativus L.) Processing. Spanish Journal of Agricultural Research. 9, pp. 1176 - 1181. 2011. ISSN 1695-971X. DOI: 10.5424/sjar/20110904-119-11  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 55** Luis Ignacio Gracia Calandin; Jorge Angeles. Robustness to Algorithmic Singularities and Sensitivity in Computational Kinematics. Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers Part C Journal of Mechanical Engineering Science. 225, pp. 987 - 999. 2011. ISSN 0954-4062. DOI: 10.1243/09544062JMES2464  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 56** Fabricio Garelli; Luis Ignacio Gracia Calandin; Antonio Sala Piqueras; Pedro Albertos Pérez. Sliding Mode Speed Auto-regulation Technique for Robotic Tracking. Robotics and Autonomous Systems. 59, pp. 519 - 529. 2011. ISSN 0921-8890. DOI: 10.1016/j.robot.2011.03.007  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 57** Luis Ignacio Gracia Calandin. Synthesis of a Special RPSPR Spatial Linkage Function Generator for Six Precision Points. Mechanism and Machine Theory. 46, pp. 83 - 96. 2011. ISSN 0094-114X. DOI: 10.1016/j.mechmachtheory.2010.10.006  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 58** Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin. The On-line Teaching of Robot Visual Servoing. International Journal of Electrical Engineering Education. 48, pp. 202 - 216. 2011. ISSN 0020-7209  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 59** Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal. A New Prediction Algorithm for Embedded Real-time Applications. IEICE Transactions on Fundamentals of Electronics Communications and Computer Sciences. E93-A, pp. 272 - 280. 2010. ISSN 0916-8508. DOI: 10.1587/transfun.E93.A.272  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 60** Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin. Fusión Borrosa de Estimadores para Aplicaciones de Control Basado en Imagen. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 7, pp. 81 - 90. 2010. ISSN 1697-7912. DOI: 10.4995/RIAI.2010.02.08  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 61** Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal. Revisión de Esquemas de Control Visual y Propuesta de Mejora. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 7, pp. 57 - 67. 2010. ISSN 1697-7912. DOI: 10.4995/RIAI.2010.02.06  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 62** Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal. A New Control Scheme for Visual Servoing. International Journal of Control Automation and Systems. 7, pp. 764 - 776. 2009. ISSN 1598-6446. DOI: 10.1007/s12555-009-0509-9  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 63** Luis Ignacio Gracia Calandin. A Novel and Efficient Kinematic Synthesis Approach of the Spherical 4R Function Generator for Five and Six Precision Points. Mechanism and Machine Theory. 44, pp. 2020 - 2037. 2009. ISSN 0094-114X. DOI: 10.1016/j.mechmachtheory.2009.05.006  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 64** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. A Singularity Based-Approach to Improve Mobile Robot Motion Planning. International Journal of Robotics and Automation. 24, pp. 292 - 301. 2009. ISSN 0826-8185. DOI: 10.2316/Journal.206.2009.4.206-3160  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 65** Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal; Carlos Gracia López. Automated cutting system to obtain the stigmas of the saffron flower. Biosystems Engineering. 104, pp. 8 - 17. 2009. ISSN 1537-5110. DOI: 10.1016/j.biosystemseng.2009.06.003  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista



- 66** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Characterization of zero tracking error references in the kinematic control of wheeled mobile robots. *Robotics and Autonomous Systems*. 57, pp. 565 - 577. 2009. ISSN 0921-8890. DOI: 10.1016/j.robot.2009.03.001  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 67** Francisco Javier Andres De La Esperanza; Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Antonio García Manrique; Josep Tornero Montserrat. Empleo de Robots Manipuladores Redundantes para el Prototipado de Grandes Dimensiones. *Componentes y Automatización (Interempresas)*. 51, pp. 50 - 55. 2009. ISSN 1578-8881  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 68** Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin. High Speed Filtering Using Reconfigurable Hardware. *Journal of Parallel and Distributed Computing*. 69, pp. 896 - 904. 2009. ISSN 0743-7315. DOI: 10.1016/j.jpdc.2009.06.004  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 69** Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal. Parallelized and Pipelined Hardware Implementation of Computationally Expensive Prediction Filters. *Concurrency and Computation: Practice and Experience*. 21, pp. 2478 - 2490. 2009. ISSN 1532-0626. DOI: 10.1002/cpe.1480  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 70** Luis Ignacio Gracia Calandin; Francisco Javier Andres De La Esperanza; Josep Tornero Montserrat. Trajectory Tracking with a 6R Serial Industrial Robot with Ordinary and Non-ordinary Singularities. *International Journal of Control Automation and Systems*. 7, pp. 85 - 96. 2009. ISSN 1598-6446. DOI: 10.1007/s12555-009-0111-1  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 71** Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin. Visual Control of Robots with Delayed Images. *Advanced Robotics*. 23, pp. 725 - 745. 2009. ISSN 0169-1864. DOI: 10.1163/156855309X431695  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 72** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Kinematic Control of Wheeled Mobile Robots. *LATIN AMERICAN APPLIED RESEARCH*. 38, pp. 7 - 16. 2008. ISSN 0327-0793  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 73** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Kinematics Models and Isotropy Analysis of Wheeled Mobile Robots. *Robotica*. 26, pp. 587 - 599. 2008. ISSN 0263-5747. DOI: 10.1017/S0263574708004165  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 74** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Optimal Trajectory Planning for Wheeled Mobile Robots Based on Kinematics Singularity. *Journal of Intelligent & Robotic Systems*. 53, pp. 145 - 168. 2008. ISSN 0921-0296. DOI: 10.1007/s10846-008-9236-3  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 75** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. A New Geometric Approach to Characterize the Singularity of Wheeled Mobile Robots. *Robotica*. 25, pp. 627 - 638. 2007. ISSN 0263-5747  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 76** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Kinematic Modeling and Singularity of Wheeled Mobile Robots. *Advanced Robotics*. 21, pp. 793 - 816. 2007. ISSN 0169-1864  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 77** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Kinematic Modeling of Wheeled Mobile Robots with Slip. *Advanced Robotics*. 21, pp. 1253 - 1279. 2007. ISSN 0169-1864  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista



- 78** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Motion Planning for Wheeled Mobile Robots Based on Singularity Criteria. Lecture Notes in Computer Science. 4729, pp. 606 - 615. 2007. ISSN 0302-9743  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 79** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Tracking Trajectories with a Robotic Manipulator with Singularities. Lecture Notes in Computer Science. 4729, pp. 595 - 605. 2007. ISSN 0302-9743  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 80** Luis Ignacio Gracia Calandin. Modelling of a Direct Drive Industrial Robot. Transactions on Engineering, Computing and Technology. 17, pp. 329 - 334. 2006. ISSN 1305-5313  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 81** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Sistema de Control Cinemático para Vehículos. Información Tecnológica. 14, pp. 39 - 48. 2003. ISSN 0716-8756  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 82** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat; Carlos Gracia López. Sistema de Posicionamiento por Visión y Calibración. Información Tecnológica. 14, pp. 31 - 38. 2003. ISSN 0716-8756  
**Tipo de producción:** Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 83** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. A Practical Approach for Motion Planning of Wheeled Mobile Robots. Mobile Robots Motion Planning. New Challenges. 5, pp. 89 - 98. I-Tech Education and Publishing, 2008. ISBN 978-953-7619-01-5  
**Tipo de producción:** Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 84** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Kinematic Control System for Car-Like Vehicles. Advances in Artificial Intelligence - Iberamia 2002. 91, pp. 882 - 992. Springer-Verlag, 2002. ISBN 3-540-00131-X  
**Tipo de producción:** Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 85** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Vision-based System for Self-positioning and Calibration. Advances in Systems Engineering, Signal Processing and Communications. 24, pp. 137 - 142. WSEAS Press, 2002. ISBN 960-8052-69-6  
**Tipo de producción:** Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 86** Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. Application of Kinematic Modeling Methods to Wheeled Mobile Robots. Advances in Scientific Computing, Computational Intelligence and Applications. 20, pp. 141 - 146. N. Mastorakis, V. Mladenov, B. Suter, L. J. Wang, 2001. ISBN 960-8052-36-X  
**Tipo de producción:** Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

### Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** A Sliding Mode Control Architecture for Human-Manipulator Cooperative Surface Treatment Tasks  
**Nombre del congreso:** IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and systems (IROS 2018)  
**Ciudad de celebración:** Madrid, Spain,  
**Fecha de celebración:** 05/10/2018  
 Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Ernesto Solanes Galbis; PAU MUÑOZ BENAVENT; Jaime Valls Miro; Carlos Pérez Vidal; Josep Tornero Montserrat. "Proceedings of the 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018)". pp. 1318 - 1325. IEEE, ISSN 978-1-5386-8094-0

- 2 Título del trabajo:** A Reactive Geometric-Invariance Approach for Robot Coordination  
**Nombre del congreso:** IEEE International Conference on Control Applications (CCA 2014). Part of 2014 IEEE Multi-conference on Systems and Control (MSC 2014)  
**Ciudad de celebración:** Nice-Antibes, France,  
**Fecha de celebración:** 10/10/2014  
Luis Ignacio Gracia Calandin; Antonio Sala Piqueras; Fabricio Garelli. "2014 IEEE Conference on Control Applications (CCA)". pp. 512 - 517. IEEE, ISSN 978-1-4799-7408-5
- 3 Título del trabajo:** A Sliding-Mode Path Conditioning Algorithm to Fulfill End-Effector Constraints in Robotic Systems  
**Nombre del congreso:** XXIII Congreso Argentino de Control Automático  
**Ciudad de celebración:** Buenos Aires, Argentina,  
**Fecha de celebración:** 05/10/2012  
Fabricio Garelli; Luis Ignacio Gracia Calandin; Antonio Sala Piqueras. "XXIII Congreso Argentino de Control Automático: Anales". pp. 1 - 7. Asociación Argentina de Control Automático (AADECA),
- 4 Título del trabajo:** Kinematic Position Analysis of a Notable Bi-tetra-modal Linkage: the RRRCR Spatial Linkage  
**Nombre del congreso:** The 13th World Congress in Mechanism and Machine Science  
**Ciudad de celebración:** Guanajuato. Mexico,  
**Fecha de celebración:** 19/06/2011  
Luis Ignacio Gracia Calandin. "PAPERS". pp. 1 - 8. IFTOMM, ISSN 978-607-441-131-7
- 5 Título del trabajo:** Switching Algorithm for Fast Robotic Tracking Under Joint Speed Constraints  
**Nombre del congreso:** 18th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED'10)  
**Ciudad de celebración:** Marrakech (Marruecos),  
**Fecha de celebración:** 26/06/2010  
Luis Ignacio Gracia Calandin; Antonio Sala Piqueras; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of 18th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED'10)". pp. 802 - 807. IEEE, ISSN 978-1-4244-8091-3
- 6 Título del trabajo:** Eficiencia de la FPGA Frente a Ordenadores en la Implementación de Filtros Recursivos  
**Nombre del congreso:** XXX Jornadas de Automática  
**Ciudad de celebración:** Valladolid, España,  
**Fecha de celebración:** 04/09/2009  
Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal. "Actas". pp. 1 - 9. Comité Español de Automática de la IFAC, ISSN 978-84-692-2387-1
- 7 Título del trabajo:** An Industrial Perspective of CAM/ROB Fuzzy Integrated Postprocessing Implementation for Redundant Robotic Workcells Applicability for Big Volume Prototyping  
**Nombre del congreso:** III Manufacturing Engineering Society International Conference (MESIC)  
**Ciudad de celebración:** Alcoy, España,  
**Fecha de celebración:** 19/06/2009  
Francisco Javier Andres De La Esperanza; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat; Juan Antonio García Manrique. "AIP Conference Proceedings 1181". pp. 119 - 129. American Institute of Physics, ISSN 978-0-7354-0722-0
- 8 Título del trabajo:** Applicability of Redundant Robotic Workcells for Big Volume Prototyping. Two Cases Studied  
**Nombre del congreso:** III Manufacturing Engineering Society International Conference (MESIC)  
**Ciudad de celebración:** Alcoy, España,  
**Fecha de celebración:** 19/06/2009



Francisco Javier Andres De La Esperanza; Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Antonio García Manrique; Josep Tornero Montserrat. "Conferencie Proceedings". pp. 451 - 455. Sociedad de Ingeniería de Fabricación (SIF) y Universidad Politécnica de Valencia (UPV), ISSN 978-84-613-3166-6

- 9 Título del trabajo:** Implementación de un Postprocesador Fuzzy en un Sistema de Producción CAM-ROB Industrial

**Nombre del congreso:** III Manufacturing Engineering Society International Conference (MESIC)

**Ciudad de celebración:** Alcoy, España,

**Fecha de celebración:** 19/06/2009

Francisco Javier Andres De La Esperanza; Luis Ignacio Gracia Calandin; Juan Antonio García Manrique; Josep Tornero Montserrat. "Conferencie Proceedings". pp. 248 - 255. Sociedad de Ingeniería de Fabricación (SIF) y Universidad Politécnica de Valencia (UPV), ISSN 978-84-613-3166-6

- 10 Título del trabajo:** Tracking of Manoeuvring Visual Targets

**Nombre del congreso:** 4th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2007)

**Ciudad de celebración:** Angers, Francia,

**Fecha de celebración:** 01/06/2009

Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin. "Informatics in Control, Automation and Robotics: Selected Papers from the International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics". pp. 169 - 180. Springer Berlin Heidelberg, ISSN 978-3-540-85639-9

- 11 Título del trabajo:** INVERSE KINEMATICS OF A REDUNDANT MANIPULATOR FOR CAM INTEGRATION

**Nombre del congreso:** 5th IEEE International Conference on Mechatronics (ICM 2009)

**Ciudad de celebración:** Malaga, España,

**Fecha de celebración:** 17/04/2009

Francisco Javier Andres De La Esperanza; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. "Proceedings CD". pp. 1 - 6. IEE, ISSN 978-1-4244-4195-2

- 12 Título del trabajo:** TOOLPATH POSTPROCESSING FOR THREE AXES MILLING IN REDUNDANT ROBOTIC

**Nombre del congreso:** 5th IEEE International Conference on Mechatronics (ICM 2009)

**Ciudad de celebración:** Malaga, España,

**Fecha de celebración:** 17/04/2009

Francisco Javier Andres De La Esperanza; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. "Proceedings CD". pp. 7 - 12. IEE, ISSN 978-1-4244-4195-2

- 13 Título del trabajo:** CAM/ROBOTICS Integrated Postprocessing in Redundant Workcells by means of Fuzzy Control

**Nombre del congreso:** 40th International Symposium on Robotics (ISR 2009)

**Ciudad de celebración:** Barcelona, España,

**Fecha de celebración:** 01/01/2009

Francisco Javier Andres De La Esperanza; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. "Proceedings Book. 40th International Symposium on Robotics". pp. 67 - 72. Asociación Española de Robótica y Automatización Tecnologías de la Producción (AER-ATP), ISSN 978-84-920933-8-0

- 14 Título del trabajo:** Use of CAD/CAM/ROB Integration for Scaled Orography Modeling. A Case Study: Mijares River

**Nombre del congreso:** 40th International Symposium on Robotics (ISR 2009)

**Ciudad de celebración:** Barcelona, España,

**Fecha de celebración:** 01/01/2009



Francisco Javier Andres De La Esperanza; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. "Proceedings Book. 40th International Symposium on Robotics". pp. 209 - 212. Asociación Española de Robótica y Automatización Tecnologías de la Producción (AER-ATP), ISSN 978-84-920933-8-0

- 15 Título del trabajo:** Enseñanza On-line de Control Visual de Robots: Evaluación del Curso y de su Repercusión  
**Nombre del congreso:** V Congreso Iberoamericano de Docencia Universitaria  
**Ciudad de celebración:** Valencia, España,  
**Fecha de celebración:** 31/10/2008  
Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin. "Actas V Congreso Iberoamericano de Docencia Universitaria - "Enseñar y aprender en la enseñanza del siglo XXI"". pp. 1 - 9. Universidad Politécnica de Valencia, ISSN 978-84-691-8101-0
- 16 Título del trabajo:** Experiencias en la Enseñanza de "Modelado de Sistemas Dinámicos" en Carreras de Ingeniería  
**Nombre del congreso:** V Congreso Iberoamericano de Docencia Universitaria  
**Ciudad de celebración:** Valencia, España,  
**Fecha de celebración:** 31/10/2008  
Luis Ignacio Gracia Calandin; Carlos Pérez Vidal. "Actas V Congreso Iberoamericano de Docencia Universitaria - "Enseñar y aprender en la enseñanza del siglo XXI"". pp. 1 - 9. Universidad Politécnica de Valencia, ISSN 978-84-691-8101-0
- 17 Título del trabajo:** On Accelerating the ss-Kalman Filter for High-Performance Computation  
**Nombre del congreso:** International Symposium on Distributed Computing and Artificial Intelligence (DCAI 2008)  
**Ciudad de celebración:** Salamanca, España,  
**Fecha de celebración:** 01/10/2008  
Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin. "Advances in Soft Computing (Volume 50/2009)". pp. 132 - 141. Springer, ISSN 978-3-540-85862-1
- 18 Título del trabajo:** Predicción de la Posición de Características para Tareas de Control Visual  
**Nombre del congreso:** XXVIII Jornadas de Automática  
**Ciudad de celebración:** Huelva, España,  
**Fecha de celebración:** 07/09/2007  
Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin. "Actas". pp. 201 - 208. Universidad de Huelva, ISSN 97884-690-7497-8
- 19 Título del trabajo:** Improvement of the Visual Servoing Task with a New Trajectory Predictor - The Fuzzy Kalman Filter  
**Nombre del congreso:** 4th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2007)  
**Ciudad de celebración:** Angers, Francia,  
**Fecha de celebración:** 12/05/2007  
Carlos Pérez Vidal; Luis Ignacio Gracia Calandin. "Proceedings of ICINCO 2007". pp. 133 - 140. INSTICC, ISSN 978972-8865-83-2
- 20 Título del trabajo:** Geometric Parallel Parking Planner for Car-Like Vehicles  
**Nombre del congreso:** Industrial Simulation Conference (ISC 2003)  
**Ciudad de celebración:** Valencia, España,  
**Fecha de celebración:** 11/06/2003  
Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. pp. 357 - 361. EUROSIS, ISSN 90-77381-03-1





- 21 Título del trabajo:** Multi-Rate Line Tracking for Mobile Robots based on Artificial Vision and Odometry  
**Nombre del congreso:** Industrial Simulation Conference (ISC 2003)  
**Ciudad de celebración:** Valencia, España,  
**Fecha de celebración:** 11/06/2003  
Leopoldo Armesto Ángel; Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. pp. 362 - 366.  
EUROSIS, ISSN 90-77381-03-1
- 22 Título del trabajo:** Sistema de Control para el Seguimiento de Líneas de Cultivo  
**Nombre del congreso:** 1er Congreso Nacional de Ingeniería para la Agricultura y el Medio Rural  
**Ciudad de celebración:** Valencia, España,  
**Fecha de celebración:** 19/09/2001  
Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. "UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VALENCIA".  
pp. 501 - 508. GENERALITAT VALENCIANA, ISSN 84-482-2869-3
- 23 Título del trabajo:** Sistema de Posicionamiento por Visión en Líneas de Cultivo  
**Nombre del congreso:** 1er Congreso Nacional de Ingeniería para la Agricultura y el Medio Rural  
**Ciudad de celebración:** Valencia, España,  
**Fecha de celebración:** 19/09/2001  
Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat; Carlos Gracia López. "UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VALENCIA". pp. 535 - 540. GENERALITAT VALENCIANA, ISSN 84-482-2869-3
- 24 Título del trabajo:** Control Cinemático de Vehículos Autoguiados Utilizando un Sistema por Visión  
**Nombre del congreso:** XXII Jornadas de Automática  
**Ciudad de celebración:** Bellaterra, España,  
**Fecha de celebración:** 12/09/2001  
Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. "Actas de las Jornadas". pp. 1 - 10. COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC, ISSN 84-699-4593-9
- 25 Título del trabajo:** Planificador de Aparcamiento para Vehículos Autoguiados Tipo Coche  
**Nombre del congreso:** XXII Jornadas de Automática  
**Ciudad de celebración:** Bellaterra, España,  
**Fecha de celebración:** 12/09/2001  
Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. "Actas de las Jornadas". pp. 1 - 9. COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC, ISSN 84-699-4593-9
- 26 Título del trabajo:** Análisis Comparativo de Metodologías para la Obtención de Modelos Cinemáticos en Robótica Móvil  
**Nombre del congreso:** International Conference on System Engineering, Communications and Information Technologies (ICSECIT 2001)  
**Ciudad de celebración:** Punta Arenas, Chile,  
**Fecha de celebración:** 16/04/2001  
Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat. "Proceedings". pp. 1 - 5. Universidad de Magallanes, ISSN 956-7189-11-0



## Otros méritos

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

- |          |   |   |
|----------|---|---|
| <b>1</b> | <b>Entidad de realización:</b> Centre for Autonomous Systems (CAS), University of Technology Sydney (UTS)<br><b>Ciudad entidad realización:</b> Sidney, Australia<br><b>Fecha de inicio:</b> 27/06/2017       | <b>Tipo de entidad:</b> Universidad<br><br><b>Duración:</b> 3 meses |
| <b>2</b> | <b>Entidad de realización:</b> Departamento de Electrotecnia de la Universidad Nacional de La Plata<br><b>Ciudad entidad realización:</b> La Plata, Argentina<br><b>Fecha de inicio:</b> 01/06/2012           | <b>Tipo de entidad:</b> Universidad<br><br><b>Duración:</b> 3 meses |
| <b>3</b> | <b>Entidad de realización:</b> Instituto de Bioingeniería de la Universidad Miguel Hernández (UMH)<br><b>Ciudad entidad realización:</b> Elche, España<br><b>Fecha de inicio:</b> 16/06/2010                  | <b>Tipo de entidad:</b> Universidad<br><br><b>Duración:</b> 3 meses |
| <b>4</b> | <b>Entidad de realización:</b> CENTRE FOR INTELLIGENT MACHINES, MCGILL UNIVERSITY<br><b>Ciudad entidad realización:</b> MONTREAL, Canadá<br><b>Fecha de inicio:</b> 15/06/2009                                | <b>Tipo de entidad:</b> Universidad<br><br><b>Duración:</b> 3 meses |
| <b>5</b> | <b>Entidad de realización:</b> FIMEE DE LA UNVIERSIDAD DE GUANAJUATO<br><b>Ciudad entidad realización:</b> SALAMANCA, México<br><b>Fecha de inicio:</b> 01/07/2008  | <b>Tipo de entidad:</b> Universidad<br><br><b>Duración:</b> 3 meses |
| <b>6</b> | <b>Entidad de realización:</b> UNIVERSIDAD DE OXFORD<br><b>Ciudad entidad realización:</b> OXFORD, Reino Unido<br><b>Fecha de inicio:</b> 05/08/2007  | <b>Tipo de entidad:</b> Universidad<br><br><b>Duración:</b> 1 mes   |
| <b>7</b> | <b>Entidad de realización:</b> UNIVERSIDAD DE ILLINOIS EN URBANA-CHAMPAIGN<br><b>Ciudad entidad realización:</b> URBANA-CHAMPAIGN (ILLINOIS), Estados Unidos de América<br><b>Fecha de inicio:</b> 20/06/2002 | <b>Tipo de entidad:</b> Universidad<br><br><b>Duración:</b> 2 meses |





## Premios, menciones y distinciones

- 1 Descripción:** Primer Accésit del PREMIO "TRAGSA 2009" para Jóvenes Investigadores en Agroingeniería  
**Entidad concesionaria:** Sociedad Española de Agroingeniería (SEAgIng) y patrocinado por el grupo TRAGSA  
**Fecha de concesión:** 11/09/2009
- 2 Descripción:** Premio Extraordinario de Doctorado del curso 2006/2007  
**Entidad concesionaria:** Universidad Politécnica de Valencia  
**Fecha de concesión:** 22/04/2008

## 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:** 20/06/2018
- 2 Descripción:** Quinquenios  
**Nº de tramos reconocidos:** 4

## Resumen de otros méritos

- 1 Descripción del mérito:** 1.- DOS SEXENIOS (TRAMOS DE INVESTIGACIÓN) RECONOCIDOS: 2002-2007, 2008-2013

2.- DOS QUINQUENIOS (TRAMO DOCENTE) RECONOCIDOS: 2002-2006, 2007-2011

3.- CUATRO TRIENIOS DOCENTES RECONOCIDOS: 2002-2004, 2005-2007, 2008-2010, 2011-2013

4.- PREMIOS RECIBIDOS:

PRIMER PREMIO NACIONAL FIN DE CARRERA DE INGENIERO TÉCNICO INDUSTRIAL (BOE 13-08-1999)

PRIMER PREMIO NACIONAL FIN DE CARRERA DE INGENIERO EN AUTOMÁTICA Y ELECTRÓNICA INDUSTRIAL (BOE 14-06-2001)

PRIMER PREMIO AL RENDIMIENTO ACADÉMICO DE TODOS LOS ALUMNOS TITULADOS EN LA UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VALENCIA EN 1998, OTORGADO POR LA GENERALITAT VALENCIANA (DOGV 7-05-1999)

PREMIO EXTRAORDINARIO DE DOCTORADO DEL CURSO 2006/2007 EN LA UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VALENCIA



PREMIO EXTRAORDINARIO EN INGENIERO EN AUTOMÁTICA Y ELECTRÓNICA INDUSTRIAL DE LA ESCUELA TÉCNICA SUPERIOR DE INGENIEROS INDUSTRIALES EN LA UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VALENCIA

PREMIO BANCAJA AL PROYECTO FIN DE CARRERA desarrollado en empresa concedido por la Universidad Politécnica de Valencia y la Fundación Bancaixa en Noviembre de 1998

PRIMER ACCÉSIT DEL PREMIO □ TRAGSA 2009 □ PARA JÓVENES INVESTIGADORES EN AGROINGENIERÍA concedido por la Sociedad Española de Agroingeniería (SEAgIng) y patrocinado por el grupo TRAGSA correspondiente al periodo de Agosto 2006 a Julio 2009

5.- NÚMERO 1 DE LA PROMOCIÓN DE 1998 DE INGENIERO TÉCNICO INDUSTRIAL EN LA UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VALENCIA

6.- NÚMERO 1 DE LA PROMOCIÓN DE 2000 DE INGENIERO EN AUTOMÁTICA Y ELECTRÓNICA INDUSTRIAL EN LA UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VALENCIA

7.- ACCESO A PROFESOR AYUDANTE DE LA UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VALENCIA A TRAVÉS DE SU PROGRAMA CANTERA (Septiembre 2001)

8.- ACREDITADO PARA LAS SIGUIENTES FIGURAS DE PROFESORADO:  
Profesor Colaborador (CVAEC, 30/05/2003); Profesor Contratado Doctor (AVAP, 23/01/2008); Titular de Universidad (ANECA, 15/12/2009)

9.- BECARIO FPI (Modalidad A) DE LA GENERALITAT VALENCIANA (DOGV 3928, 30 ENERO 2001) DESDE EL 1 DE ENERO DE 2001 AL 30 DE SEPTIEMBRE DE 2001 (9 MESES)

10.- DIPLOMADO POR IBM EN EL CURSO IBM DE PROGRAMACIÓN EN WINDOWS (1998)

11.- FORMACIÓN DOCENTE RECIBIDA, IMPARTIDA POR EL INSTITUTO DE CIENCIAS DE LA EDUCACIÓN (ICE) DE VALENCIA:

□ TALLERES:

MEJORA DE LAS HABILIDADES COMUNICATIVAS (12 horas) (Enero 2002)  
ESTRATEGIAS METODOLÓGICAS PARA LA ENSEÑANZA UNIVERSITARIA (12h) (Junio 2002)  
DISEÑO CURRICULAR EN LA UNIVERSIDAD: PLANIFICACIÓN DE LAS DISCIPLINAS Y DESARROLLO DE CLASES DE CALIDAD (12h) (Enero 2003)  
PROYECTO DOCENTE (12h) (Enero 2003)  
APROXIMACIÓN A LA DISCAPACIDAD (10h) (Enero 2004)  
EVALUACIÓN DE LOS APRENDIZAJES CIENTÍFICO-TÉCNICOS: ESTRATEGIAS DE MEJORA (16h) (Enero-Febrero-Julio 2004)  
LA DINAMIZACIÓN DE UNA ASIGNATURA EN UNA PLATAFORMA (8h) (Junio 2008)  
LA EVALUACIÓN A TRAVÉS DE POLIFORMAT: TAREAS Y EXÁMENES (8h) (Junio 2008)  
ELABORACIÓN DE PRÁCTICAS DOCENTES CON MATHEMATICA (8h) (Julio 2008)  
CONOCIMIENTO Y PRÁCTICA DE LA INTELIGENCIA EMOCIONAL (12h) (Enero 2009)  
PREVENCIÓN Y TRATAMIENTO DEL DESGASTE PSÍQUICO EN EL TRABAJO (8h) (Enero 2009)  
ELABORACIÓN DE VIDEOS DIDÁCTICOS (12h) (Enero 2009)  
¿CÓMO ELABORAR PRESENTACIONES DE CALIDAD? (12h) (Febrero 2009)  
EDUCACIÓN DE LA VOZ (12h) (Junio 2009)  
USOS Y APLICACIONES DE LA PLATAFORMA POLIFORMAT PARA LA DOCENCIA PRESENCIAL (4h) (Junio 2009)  
PREVENCIÓN DE RIESGOS LABORALES EN LA ACTIVIDAD DOCENTE EN EL AULA O LABORATORIO INFORMÁTICO (15h) (Febrero 2012)  
PREVENCIÓN DE RIESGOS LABORALES EN LA ACTIVIDAD DOCENTE DE LABORATORIO (15h) (Octubre 2012)

□ CONFERENCIAS:



CUESTIONES CLAVE EN LA UNIVERSIDAD ESPAÑOLA DE COMIENZOS DEL SIGLO XXI (3h) (Enero 2003)

COMPETENCIAS PROFESIONALES DEL DOCENTE UNIVERSITARIO (3h) (Enero 2003)

EDUCACIÓN EN VALORES EN LOS ESTUDIOS CIENTÍFICO TÉCNICOS (3h) (Enero 2003)

□ PROGRAMAS:

II PROGRAMA DE ACOGIDA UNIVERSITARIO (50h) (2002/2003)

12.- FORMACIÓN TÉCNICA COMPLEMENTARIA RECIBIDA:

CÓMO GESTIONAR TUS REFERENCIAS BIBLIOGRÁFICAS EFICIENTEMENTE A TRAVÉS DE REFWORKS (ICE) (3h) (Junio 2008)

V JORNADAS DE PRESENTACIÓ...

**2 Descripción del mérito:** RobParc: Programa de Ordenador Registrado (V-68-09)

**3 Descripción del mérito:** SaffronCut: Programa de Ordenador Registrado (V-26-09)

**4 Descripción del mérito:** RobPlan: Programa de Ordenador Registrado (V-69-09)