



Julián José Salt Llobregat

Generado desde: Universitat Politècnica de València

Fecha del documento: 28/03/2025

v 1.4.0

60413ee6ce5e39fe6f83118ecbae6c2e

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



Resumen libre del currículum

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

El solicitante acumula una trayectoria docente de 36 cursos académicos (desde el curso 1986/87) circunscrita al Área de Ingeniería de Sistemas y Automática en varias titulaciones de primer y segundo ciclo, Grado y Máster, ofertadas en la Universidad Politécnica de Valencia (UPV). También ha impartido cursos de Doctorado. Ha dirigido numerosos PFC, TFM y TFG. Ha dirigido 7 Tesis Doctorales centradas todas ellas en la temática en la que se circunscribe el Proyecto solicitado, esto es, en Control de Procesos con Muestreo No-Convencional. Su propia Tesis se desarrolló en este tema.

En cuanto a la trayectoria investigadora, es Responsable del Grupo de Comunicación y Control por Computador (CO3) del Instituto de Automática e Informática Industrial (ai2) de la UPV (<http://co3.ai2.upv.es/>). Actualmente, los trabajos principales se han basado en la línea del Control Multifrecuencia con Muestreo No Convencional y su aplicación a Sistemas de Control en Red (NCS). Actualmente se está trabajando en una prometedora línea que trata del estudio en el dominio de la Frecuencia en este ámbito de muestreo no-convencional. Una de las vertientes fundamentales del trabajo está orientada a la reducción de costes energéticos y computacionales en los dispositivos del lazo de control conectados a través de la red (inalámbrica), manteniendo prácticamente al nivel deseado el rendimiento de control del sistema. Se trata, por tanto, de una línea con enorme potencial de aplicación en diversos campos de la Ingeniería a la vista de los requerimientos de la sociedad actual (recursos escasos y caros).

En los últimos años se ha experimentado con robots móviles controlados en red con dispositivos móviles (teléfonos y tabletas) y de estos trabajos se ha generado conocimiento que podría llegarse a aplicar a sistemas de rehabilitación, sistemas de seguridad militar (sistemas no tripulados aéreos, terrestres, marítimos), etc.

De especial interés para profundizar en la línea de investigación fue la visita realizada al Prof. M. Tomizuka de la University of California, Berkeley en el marco de una beca del Ministerio (Juan de la Cierva), para aplicar Técnicas Multifrecuenciales en el Control de Posición de Discos Duros. Con estas técnicas se conseguía un aumento de volumen disponible de un 60% ya que se requería un número menor de sectores de medida.



Indicadores generales de calidad de la producción científica

Descripción breve de los principales indicadores de calidad de la producción científica (sexenios de investigación, tesis doctorales dirigidas, citas totales, publicaciones en primer cuartil (Q1), índice h....). Incluye también otros aspectos o peculiaridades importantes.

El candidato ha participado en un total de 33 proyectos y como IP en proyectos de la CICYT desde 1998.

En cuanto a la producción científica, se ha desarrollado unas 41 publicaciones en revistas indexadas y 88 contribuciones a congresos. Toda esta producción ha dado lugar a la consecución de cuatro sexenios (el último entre 2011 y 2017). Se solicitará en la convocatoria de 2023 el quinto (2018-2023). Otros datos de interés obtenidos de Google Scholar son:

Cantidad de citas: 976

Media citas/año (últimos 5 años): 316

Publicaciones en Q1-Q2 de JCR: 22

Índice h: 19

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

CURRÍCULUM VÍTAE NORMALIZADO

60413ee6ce5e39fe6f83118ecbae6c2e

Julián José Salt Llobregat

Apellidos:

Salt Llobregat

Nombre:

Julián José



Actividad docente

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1** **Título del trabajo:** Efficient Design of Wireless Networked Control Systems applied to UxVs using non-conventional sampling and event-based control techniques.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Carbonell Lázaro, Rafael
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE (cum laude)
Fecha de defensa: 21/11/2024
Mención de calidad: Si
- 2** **Título del trabajo:** TÉCNICAS DE ELIMINACIÓN DEL RIZADO INTERMUESTREO EN CONTROL MULTIFRECUENCIAL BASADO EN MODELADO POR BLOQUES ENTRADA-SALIDA
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Ramos Díaz, Francisco Armando
Calificación obtenida: NOTABLE
Fecha de defensa: 20/05/2011
Mención de calidad: No
- 3** **Título del trabajo:** Respuesta frecuencial de los sistemas multifrecuenciales. Una contribución al diseño de reguladores bifrecuenciales con estructura no-convencional.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Sandoval Gío, Jesús
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE
Fecha de defensa: 01/10/2009
Mención de calidad: Si
- 4** **Título del trabajo:** Sistemas de control basados en red. Modelado y diseño de estructuras de control.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Casanova Calvo, Vicente Fermín
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE
Fecha de defensa: 12/05/2005
Mención de calidad: No
- 5** **Título del trabajo:** Modelado, análisis y diseño de sistemas de control con muestreo no convencional.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Cuenca Lacruz, Ángel Miguel
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE
Fecha de defensa: 24/09/2004
Mención de calidad: No



- 6** **Título del trabajo:** OBSERVADORES Y CONTROL DE SISTEMAS NO LINEALES
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: CHIU NAZARALA, RAUL
Calificación obtenida: 10.0
Fecha de defensa: 18/12/2002
- 7** **Título del trabajo:** DISEÑO DE FILTROS MULTIFRECUENCIALES EN SISTEMAS INTEGRADOS EN COMUNICACIÓN Y CONTROL
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: SANDOVAL GIO, JESUS
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 18/12/2002
- 8** **Título del trabajo:** REGULADORES BASADOS EN METODOLOGÍA BMIO EN SISTEMAS INTEGRADOS EN COMUNICACIÓN Y CONTROL
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: RAMOS DIAZ, FRANCISCO ARMANDO
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 18/12/2002
- 9** **Título del trabajo:** CONTROL MULTIFRECUENCIAL EN SISTEMAS INTEGRADOS DE COMUNICACION Y CONTROL. AVANZADO
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: CASANOVA CALVO, VICENTE FERMIN
Calificación obtenida: 10.0
Fecha de defensa: 31/10/2001
- 10** **Título del trabajo:** DISEÑO DE REGULADORES MULTIFRECUENCIALES EN EL DOMINIO FRECUENCIAL
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: CUENCA LACRUZ, ANGEL MIGUEL
Calificación obtenida: 10.0
Fecha de defensa: 31/10/2001
- 11** **Título del trabajo:** Modelado y simulación de sistemas con muestreo no convencional.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Vélez Sánchez, Carlos Mario de Jesú
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE
Fecha de defensa: 18/06/2001
Mención de calidad: No
- 12** **Título del trabajo:** Modelado y respuesta en frecuencia de los Sistemas Muestreados Multifrecuencia.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Camiña Catalá, Carlos
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE



Fecha de defensa: 26/07/1999

Mención de calidad: No

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 en red de vehículos autoguiados utilizando técnicas de control y estimación con muestreo no convencional para ahorro de recursos energéticos y computacionales (PID2023-151755OB-I00)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz

Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s:
AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION

Fecha de inicio: 01/09/2024 **Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días

Cuantía total: 124.125 €
- 2** **Nombre del proyecto:** Control en red de vehículos autoguiados utilizando técnicas de control y estimación con muestreo no convencional para ahorro de recursos energéticos y computacionales (PAID-11-23)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz

Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA

Fecha de inicio: 01/01/2024 **Duración:** 1 año - 6 meses - 14 días

Cuantía total: 11.800 €
- 3** **Nombre del proyecto:** AYUDA PREDOCTORAL AEI-CARBONELL LAZARO. PROYECTO: DISEÑO EFICIENTE DE SISTEMAS DE CONTROL EN RED INALAMBRICA APLICADOS A UXVS UTILIZANDO TECNICAS DE CONTROL CON MUESTREO NO CONVENCIONAL Y BASADAS EN EVENTOS. (PRE2019-088467)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION

Fecha de inicio: 01/10/2020

Duración: 4 años

Cuantía total: 98.250 €

- 4 Nombre del proyecto:** ADAPTED SITUATION AWARENESS TOOLS AND TAILORED TRAINING SCENARIOS FOR INCREASING CAPABILITIES AND ENHANCING THE PROTECTION OF FIRST RESPONDERS (832576)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Esteve Domingo

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:

COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA

Fecha de inicio: 01/05/2020

Duración: 1 año - 11 meses - 29 días

Cuantía total: 735.652,7 €

- 5 Nombre del proyecto:** Prediction and Visual Intelligence for Security Information (833115)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Esteve Domingo

Nº de investigadores/as: 9

Entidad/es financiadora/s:

COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA

Fecha de inicio: 01/11/2019

Duración: 2 años - 1 mes - 30 días

Cuantía total: 375.279,1 €

- 6 Nombre del proyecto:** DISEÑO EFICIENTE DE SISTEMAS DE CONTROL EN RED INALAMBRICA APLICADOS A UXVS UTILIZANDO TECNICAS DE CONTROL CON MUESTREO NO CONVENCIONAL Y BASADOS EN EVENTOS (RTI2018-096590-B-I00-AR)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION

Fecha de inicio: 01/01/2019

Duración: 3 años - 8 meses - 29 días

Cuantía total: 45.496 €

- 7 Nombre del proyecto:** CONTROL AVANZADO DE CONVERTIDORES PARA SISTEMAS ELECTRICOS CON PENETRACION DE ELECTRONICA DE POTENCIA CERCANA AL 100% (IDIFEDER/2018/036)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

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

Nº de investigadores/as: 19

Entidad/es financiadora/s:

GENERALITAT VALENCIANA

Fecha de inicio: 01/01/2018

Duración: 3 años - 2 meses - 30 días

Cuantía total: 423.991,66 €



- 8** **Nombre del proyecto:** C2 ADVANCED MULTI-DOMAIN ENVIRONMENT AND LIVE OBSERVATION TECHNOLOGIES (740736)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Esteve Domingo
Nº de investigadores/as: 7
Entidad/es financiadora/s:
COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA
Fecha de inicio: 01/05/2017 **Duración:** 3 años - 11 meses - 29 días
Cuantía total: 716.540,44 €
- 9** **Nombre del proyecto:** Advanced Forest Fire Fighting (607276)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Esteve Domingo
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA
Fecha de inicio: 01/09/2016 **Duración:** 10 meses - 30 días
Cuantía total: 524.527,25 €
- 10** **Nombre del proyecto:** Diseño e implementación de controladores multifrecuencia basados en eventos para sistemas de control en red (FPI-UPV, Subprograma 1)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
UPV
Fecha de inicio: 01/02/2016 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 58.333 €
- 11** **Nombre del proyecto:** SECURE EUROPEAN COMMON INFORMATION SPACE FOR THE INTEROPERABILITY OF FIRST RESPONDERS AND POLICE AUTHORITIES (607821)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Esteve Domingo
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:
COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA
Fecha de inicio: 01/01/2016 **Duración:** 1 año - 5 meses - 29 días
Cuantía total: 275.058,3 €
- 12** **Nombre del proyecto:** A DEcision Support Tool for Reconstruction and recovery and for the IntEroperability of international Relief units in case Of complex crises situations, including CBRN contamination risks (312721)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Esteve Domingo
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA
Fecha de inicio: 01/01/2016 **Duración:** 7 meses - 30 días
Cuantía total: 223.691,81 €

- 13** **Nombre del proyecto:** DESARROLLO Y VALIDACIÓN DE TÉCNICAS DE AHORRO ENERGÉTICO EN APLICACIONES DE CONTROL (TEC2012-31506)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE ASUNTOS ECONOMICOS Y TRANSFORMACION DIGITAL
Fecha de inicio: 01/01/2013 **Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días
Cuantía total: 20.709 €
- 14** **Nombre del proyecto:** MAQUINA DE CONTROL NUMERICO PARA EL DESARROLLO DE PROTOTIPOS MECATRONICOS (PPC/2013/010)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Emilio García Moreno
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 01/01/2013 **Duración:** 10 meses - 29 días
Cuantía total: 10.327 €
- 15** **Nombre del proyecto:** DISEÑO DE UN VEHICULO DE INSPECCION SUBMARINA AUTONOMA PARA MISIONES OCEANOGRAFICAS (DPI2009-14744-C03-03)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION
Fecha de inicio: 01/01/2010 **Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días
Cuantía total: 24.200 €
- 16** **Nombre del proyecto:** APLICACION DE TECNICAS DE CONTROL MULTIFRECUENCIALES A UN SISTEMA DE CONTROL BASADO EN LA RED PROFIBUS (PAID-06-08-3219)
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:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 04/12/2008 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 8.000 €
- 17** **Nombre del proyecto:** ESTUDIOS AVANZADOS EN SISTEMAS DE CONTROL BASADOS EN RED (DPI2006-09162)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat
Nº de investigadores/as: 6



Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION

Fecha de inicio: 01/10/2006

Duración: 3 años

Cuantía total: 42.471,24 €

18 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 €

19 Nombre del proyecto: DISEÑO DE SISTEMAS DE CONTROL BASADOS EN RED (DPI2003-01964)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA

Fecha de inicio: 01/12/2003

Duración: 3 años

Cuantía total: 62.725 €

20 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 €

21 Nombre del proyecto: SISTEMA DE ADQUISICION Y CONTROL PARA LA DETERMINACION DE LA CALIDAD DEL AGUA POR PARAMETROS DIFUSOS (PPI-05-01 5918)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ramón Martínez Mañez

Nº de investigadores/as: 15

Entidad/es financiadora/s:

UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA

Fecha de inicio: 27/09/2001

Duración: 2 años

Cuantía total: 18.030,36 €

22 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 €**23 Nombre del proyecto:** AUTOMATIZACION OPERACIONES TERMINAL CONTENEDORES (Desconocido)**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** José Luís Navarro Herrero**Nº de investigadores/as:** 8**Entidad/es financiadora/s:**

MEC. DIRECCIÓN GENERAL DE ENSEÑANZA SUPERIOR E INVESTIGACIÓN CIENTÍFICA

Fecha de inicio: 31/12/1999**Duración:** 2 años**Cuantía total:** 78.612,38 €**24 Nombre del proyecto:** AUTOMATIZACION DE OPERACIONES EN UNA TERMINAL DE CONTENEDORES (1FD97-2158-C04-03)**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** José Luís Navarro Herrero**Nº de investigadores/as:** 7**Entidad/es financiadora/s:**

MINISTERIO DE EDUCACION; MINISTERIO DE HACIENDA Y ADMINISTRACIONES PUBLICAS

Fecha de inicio: 31/12/1999**Duración:** 2 años**Cuantía total:** 91.450 €**25 Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE UN ENTORNO PARA EL ANALISIS Y LA IMPLEMENTACION DE CONTROLADORES DINAMICOS DE ROBOTS INDUSTRIALES (6529)**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Vicente Mata Amela**Nº de investigadores/as:** 9**Entidad/es financiadora/s:**

UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA

Fecha de inicio: 01/12/1999**Duración:** 2 años**Cuantía total:** 20.524,56 €**26 Nombre del proyecto:** SISTEMA DE AUTOMATIZACION INTEGRAL DE SECADO DE PRODUCTOS ALIMENTICIOS CURADOS (6638)**Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Manuel Esteve Domingo**Nº de investigadores/as:** 15**Entidad/es financiadora/s:**

UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA

Fecha de inicio: 01/12/1999**Duración:** 2 años**Cuantía total:** 16.527,83 €**27 Nombre del proyecto:** CONTROLADORES DINAMICOS DE ROBOTS INDUSTRIALES (Desconocido)**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Vicente Mata Amela**Nº de investigadores/as:** 8**Entidad/es financiadora/s:**

UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA - VICERRECTORADO DE I+D

Fecha de inicio: 01/12/1999**Duración:** 1 año



Cuantía total: 0 €

28 Nombre del proyecto: SECADO DE PRODUCTOS ALIMENTICIOS CURADOS (Desconocido)

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Esteve Domingo

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:

UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VALENCIA - VICERRECTORADO DE I+D

Fecha de inicio: 01/12/1999

Duración: 1 año

Cuantía total: 0 €

29 Nombre del proyecto: TECNICAS DE CONTROL EN ENTORNOS DE MUESTREO (Desconocido)

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat

Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s:

MEC. DIRECCIÓN GENERAL DE ENSEÑANZA SUPERIOR E INVESTIGACIÓN CIENTÍFICA

Fecha de inicio: 01/10/1998

Duración: 2 años - 11 meses - 14 días

Cuantía total: 0 €

30 Nombre del proyecto: TECNICAS DE CONTROL EN ENTORNOS DE MUESTREO

NO-CONVENCIONAL: MODELADO ANALISIS Y DISEÑO (TAP98-0252-C02-02)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat

Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE EDUCACION

Fecha de inicio: 01/10/1998

Duración: 2 años - 11 meses - 14 días

Cuantía total: 44.240,5 €

31 Nombre del proyecto: COLABORACIONES EN EL CAMPO DE LA ROBOTICA CON CENTROS DE INVESTIGACION APLICADA DE LA COMUNIDAD EUROPEA DE CARA A PROYECTOS COMUNES (AE98-01)

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Martín Mellado Arteché

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

CONSELLERIA DE CULTURA, EDUCACION Y CIENCIA

Fecha de inicio: 01/04/1998

Duración: 4 meses - 30 días

Cuantía total: 3.606,07 €

32 Nombre del proyecto: COLABORACIONES EN EL CAMPO DE LA ROBOTICA (AE98-01)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Martín Mellado Arteché

Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:

GENERALITAT VALENCIANA

Fecha de inicio: 01/04/1998

Duración: 4 meses - 28 días

Cuantía total: 3.606,07 €

33 **Nombre del proyecto:** APLICACION DE TECNICAS DE MUESTREO NO CONVENCIONAL A SISTEMAS INTEGRADOS DE COMUNICACION Y CONTROL

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat

Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s:

UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA

Fecha de inicio: 16/12/1997

Duración: 2 años - 15 días

34 **Nombre del proyecto:** APLICACION DE TECNICAS DE MUESTREO NO CONVENCIONAL A SISTEMAS INTEGRADOS DE COMUNICACION Y CONTROL (Desconocido)

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA

Fecha de inicio: 16/12/1997

Duración: 2 años

Cuantía total: 0 €

35 **Nombre del proyecto:** IDENTIFICACION Y CONTROL DE ROBOTS MANIPULADORES (TAP95-0883-C03-03)

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: 01/07/1995

Duración: 2 años - 11 meses - 28 días

Cuantía total: 66.243,55 €

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

1 **Nombre del proyecto:** 1º JORNADA DE INFORMATICA INDUSTRIAL (ADIF06/047)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Alfons Crespo Lorente

Nº de investigadores/as: 15

Entidad/es financiadora/s:

GENERALITAT VALENCIANA

Fecha de inicio: 01/01/2006

Duración: 1 año

Cuantía total: 1.420 €

2 **Nombre del proyecto:** IMPLEMENTATION OF NON-CONVENTIONAL CONTROL TECHNIQ (Desconocido)

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

JOINT RESEARCH CENTER-ISTITUTO DEI SISTEMI, DELL'INFORMATICA E DELLA SICUREZZA



Fecha de inicio: 01/01/1999

Duración: 1 año

Cuantía total: 11.500 €

- 3 Nombre del proyecto:** IMPLEMENTATION OF NON-CONVENTIONAL CONTROL TECHNIQUES TO A ROBOTICS SYSTEM USING A PROFIBUS DP NETWORK OF SENSORS AND OF ROBOT TRAJECTORY GENERATION (T08/1364/98 FG/c1)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Julián José Salt Llobregat

Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s:

COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA

Fecha de inicio: 01/01/1999

Duración: 1 año

Cuantía total: 11.500,01 €

- 4 Nombre del proyecto:** IDENTIFICACION Y CONTROL DE ROBOTS MANIPULADORES (Desconocido)

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

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

CICYT - 95

Fecha de inicio: 01/07/1995

Duración: 3 años - 2 días

Cuantía total: 66.243,55 €

- 5 Nombre del proyecto:** Estudio de viabilidad del control mediante un sistema experto de un horno de cemento (Desconocido)

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Valencia

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

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

Compañía Valenciana de CEmentos Portland S.A.

Fecha de inicio: 09/05/1988

Duración: 11 meses - 30 días

Cuantía total: 6.310,63 €

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Antonio González Sorribes; Rafael Carbonell Lázaro; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat. Control synthesis of nonholonomic mobile robots under time-varying delays and input saturation: experimental validation. IEEE Access. 12, pp. 40255 - 40266. 2024. ISSN 2169-3536. DOI: 10.1109/ACCESS.2024.3374386
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 2** Rafael Carbonell Lázaro; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat; Ernesto Aranda-Escolástico; Vicente Fermín Casanova Calvo. Remote path-following control for a holonomic Mecanum-wheeled robot in a resource-efficient networked control system. ISA Transactions. 151, pp. 377 - 390. 2024. ISSN 0019-0578. DOI: 10.1016/j.isatra.2024.05.041
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 3** Guillermo Joaquín Alite Cerezuela; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat; MASAYOSHI TOMIZUKA. Resource-efficient path-following control for a self-driving car in a networked control system. IEEE Access. 11, pp. 108011 - 108023. 2023. ISSN 2169-3536. DOI: 10.1109/ACCESS.2023.3321269
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 4** ALFONSO BAÑOS TORRICO; Julián José Salt Llobregat; Vicente Fermín Casanova Calvo. A QFT approach to robust dual-rate control systems. International Journal of Robust and Nonlinear Control. 32, pp. 1026 - 1054. 2022. ISSN 1049-8923. DOI: 10.1002/rnc.5861
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 5** Ricardo Pizá Fernández; Rafael Carbonell Lázaro; Vicente Fermín Casanova Calvo; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat. Nonuniform Dual-Rate Extended Kalman-Filter-Based Sensor Fusion for Path-Following Control of a Holonomic Mobile Robot with Four Mecanum Wheels. Applied Sciences. 12, 3560, pp. 1 - 23. 2022. ISSN 2076-3417. DOI: 10.3390/app12073560
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 6** Julián Mauricio Salt Ducajú; Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; MASAYOSHI TOMIZUKA. Autonomous Ground Vehicle Lane-Keeping LPV Model-Based Control: Dual-Rate State Estimation and Comparison of Different Real-Time Control Strategies. Sensors. 21, 1531, pp. 1 - 17. 2021. ISSN 1424-8220. DOI: 10.3390/s21041531
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 7** Rafael Carbonell Lázaro; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Vicente Fermín Casanova Calvo; Ricardo Pizá Fernández; Julián José Salt Llobregat. Dual-Rate Extended Kalman Filter Based Path-Following Motion Control for an Unmanned Ground Vehicle: Realistic Simulation. Sensors. 21, 7557, pp. 1 - 17. 2021. ISSN 1424-8220. DOI: 10.3390/s21227557
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 8** Antonio González Sorribes; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat; Jelle Jacobs. Robust stability analysis of an energy-efficient control in a Networked Control System with application to Unmanned Ground Vehicles. Information Sciences. 578, pp. 64 - 84. 2021. ISSN 0020-0255. DOI: 10.1016/j.ins.2021.07.016
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 9** Victoria Ruiz Parrado; Ernesto Aranda-Escolástico; Julián José Salt Llobregat; SEBASTIÁN DORMIDO. Stability and Synchronization of Switched Multi-Rate Recurrent Neural Networks. IEEE Access. 9, pp. 45614 - 45621. 2021. ISSN 2169-3536. DOI: 10.1109/ACCESS.2021.3067452
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 10** Julián José Salt Llobregat; José Joaquín Alcaina Acosta; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; ALFONSO BAÑOS TORRICO. Multirate control strategies for avoiding sample losses. Application to UGV path tracking. ISA Transactions. 101, pp. 130 - 146. 2020. ISSN 0019-0578. DOI: 10.1016/j.isatra.2020.01.025
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 11** Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Wei Zhan; Julián José Salt Llobregat; José Joaquín Alcaina Acosta; Chen Tang; MASAYOSHI TOMIZUKA. A Remote Control Strategy for an Autonomous Vehicle with Slow Sensor Using Kalman Filtering and Dual-Rate Control. Sensors. 19, 2983, pp. 1 - 21. 2019. ISSN 1424-8220. DOI: 10.3390/s19132983
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 12** José Joaquín Alcaina Acosta; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat; Vicente Fermín Casanova Calvo; Ricardo Pizá Fernández. Delay-independent dual-rate PID controller for a packet-based networked control system. Information Sciences. 484, pp. 27 - 43. 2019. ISSN 0020-0255. DOI: 10.1016/j.ins.2019.01.059
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 13** Julián José Salt Llobregat; José Joaquín Alcaina Acosta. Dual-rate sampled-data systems. Some interesting consequences from its frequency response analysis. International Journal of General Systems. 48, pp. 554 - 574. 2019. ISSN 0308-1079. DOI: 10.1080/03081079.2019.1608984
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 14** José Joaquín Alcaina Acosta; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat; Minghui Zheng; MASAYOSHI TOMIZUKA. Energy-Efficient Control for an Unmanned Ground Vehicle in a Wireless Sensor Network. Journal of Sensors. 2019, pp. 1 - 16. 2019. ISSN 1687-725X. DOI: 10.1155/2019/7085915
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 15** Ángel Miguel Cuenca Lacruz; José Joaquín Alcaina Acosta; Julián José Salt Llobregat; Vicente Fermín Casanova Calvo; Ricardo Pizá Fernández. A packet-based dual-rate PID control strategy for a slow-rate sensing Networked Control System. ISA Transactions. 76, pp. 155 - 166. 2018. ISSN 0019-0578. DOI: 10.1016/j.isatra.2018.02.022
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 16** Ernesto Aranda-Escolástico; Julián José Salt Llobregat; María Guinaldo; JESUS CHACON; SEBASTIÁN DORMIDO. Optimal Control for Aperiodic Dual-Rate Systems With Time-Varying Delays. Sensors. 18, pp. 1 - 19. 2018. ISSN 1424-8220. DOI: 10.3390/s18051491
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 17** Ernesto Aranda-Escolástico; María Guinaldo; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat; SEBASTIÁN DORMIDO. Anytime Optimal Control Strategy for Multi-Rate Systems. IEEE Access. 5, pp. 2790 - 2797. 2017. ISSN 2169-3536. DOI: 10.1109/ACCESS.2017.2671906
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 18** Vicente Fermín Casanova Calvo; José Joaquín Alcaina Acosta; Julián José Salt Llobregat; Ricardo Pizá Fernández; Ángel Miguel Cuenca Lacruz. Control of the rotary inverted pendulum through threshold-based communication. ISA Transactions. 62, pp. 357 - 366. 2016. ISSN 0019-0578. DOI: 10.1016/j.isatra.2016.01.009
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 19** Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Unnati Ojha; Julián José Salt Llobregat; Mo-Yuen Chow. A NON-UNIFORM MULTI-RATE CONTROL STRATEGY FOR A MARKOV CHAIN-DRIVEN NETWORKED CONTROL SYSTEM. Information Sciences. 321, pp. 31 - 47. 2015. ISSN 0020-0255. DOI: 10.1016/J.INS.2015.05.035
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 20** Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Francisco Palau; SEBASTIÁN DORMIDO. A MULTIRATE CONTROL STRATEGY TO THE SLOW SENSORS PROBLEM: AN INTERACTIVE SIMULATION TOOL FOR CONTROLLER ASSISTED DESIGN. Sensors. 14, pp. 4086 - 4110. 2014. ISSN 1424-8220. DOI: 10.3390/S140304086
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 21** Julián José Salt Llobregat; Antonio Sala Piqueras. A new algorithm for dual-rate systems frequency response computation in discrete control systems. Applied Mathematical Modelling. 38, pp. 5692 - 5704. 2014. ISSN 0307-904X. DOI: <http://dx.doi.org/10.1016/j.apm.2014.04.054>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 22** Julián José Salt Llobregat; MASAYOSHI TOMIZUKA. Hard disk drive control by model based dual-rate controller. Computation saving by interlacing. Mechatronics. 24, pp. 691 - 700. 2014. ISSN 0957-4158. DOI: <http://dx.doi.org/10.1016/j.mechatronics.2013.12.003>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 23** Ricardo Pizá Fernández; Julián José Salt Llobregat; Antonio Sala Piqueras; Ángel Miguel Cuenca Lacruz. Hierarchical Triple-Maglev Dual-Rate Control Over a Profibus-DP Network. IEEE Transactions on Control Systems Technology. 22, pp. 1 - 12. 2014. ISSN 1063-6536. DOI: 10.1109/TCST.2012.2222883
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 24** Julián José Salt Llobregat; Vicente Fermín Casanova Calvo; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Ricardo Pizá Fernández. Multirate control with incomplete information over Profibus-DP network. International Journal of Systems Science. pp. 1 - 17. 2013. ISSN 0020-7721. DOI: <http://dx.doi.org/10.1080/00207721.2013.844286>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 25** Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat; Ricardo Pizá Fernández; Ángel Miguel Cuenca Lacruz. Controlling the Double Rotary Inverted Pendulum with Multiple Feedback Delays. International Journal of Computers Communications & Control. 7, pp. 20 - 38. 2012. ISSN 1841-9836
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 26** Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Ricardo Pizá Fernández; Julián José Salt Llobregat; Antonio Sala Piqueras. Linear Matrix Inequalities in Multirate Control over Networks. Mathematical Problems in Engineering. 2012, pp. 1 - 22. 2012. ISSN 1024-123X. DOI: 10.1155/2012/768212
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 27** Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat. RST controller design for a non-uniform multi-rate control system. Journal of Process Control. 22, pp. 1865 - 1877. 2012. ISSN 0959-1524. DOI: <http://dx.doi.org/10.1016/j.jprocont.2012.09.010>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 28** Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat; Antonio Sala Piqueras; Ricardo Pizá Fernández. A Delay-Dependent Dual-Rate PID Controller Over an Ethernet Network. IEEE Transactions on Industrial Informatics. 7, pp. 18 - 29. 2011. ISSN 1551-3203. DOI: <http://dx.doi.org/10.1109/TII.2010.2085007>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 29** 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
- 30** Julián José Salt Llobregat; Antonio Sala Piqueras; Pedro Albertos Pérez. A Transfer-Function Approach to Dual-Rate Controller Design for Unstable and Non-Minimum-Phase Plants. IEEE Transactions on Control Systems Technology. 19, pp. 1186 - 1194. 2011. ISSN 1063-6536. DOI: <http://dx.doi.org/10.1109/TCST.2010.2076386>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 31** Julián José Salt Llobregat. Diseño de regulador bifrecuencia mediante compensación de tipo adelanto-atraso de fase. Ingeniería - Revista Académica de la Facultad de Ingeniería, Universidad Autónoma de Yucatán,. 15, pp. 177 - 187. 2011. ISSN 1665-529X
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 32** Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. Non-uniform Sampled Data Control of MIMO Systems. Annual Reviews in Control. 35, pp. 65 - 76. 2011. ISSN 1367-5788. DOI: 10.1016/j.arcontrol.2011.03.004
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 33** Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat; Vicente Fermín Casanova Calvo; Ricardo Pizá Fernández. An Approach based on an Adaptive Multi-rate Smith Predictor and Gain Scheduling for a Networked Control System. Implementation over Profibus-DP. International Journal of Control Automation and Systems. 8, pp. 473 - 481. 2010. ISSN 1598-6446. DOI: 10.1007/s12555-010-0237-1
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 34** Antonio Sala Piqueras; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat. A RETUNABLE MULTI-RATE PID CONTROLLER FOR A NETWORKED CONTROL SYSTEM. Information Sciences. 179, pp. 2390 - 2402. 2009. ISSN 0020-0255. DOI: 10.1016/j.ins.2009.02.017
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 35** Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Ricardo Pizá Fernández. NETWORKED CONTROL SYSTEMS: CONTROL STRUCTURES WITH BANDWIDTH LIMITATIONS. International Journal of Systems Control and Communications. 1, pp. 267 - 296. 2009. ISSN 1755-9340
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 36** Julián José Salt Llobregat; Vicente Fermín Casanova Calvo; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Ricardo Pizá Fernández. SISTEMAS DE CONTROL BASADOS EN RED. MODELADO Y DISEÑO DE ESTRUCTURAS DE CONTROL. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 5, pp. 5 - 20. 2008. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 37** Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat; Pedro Albertos Pérez. IMPLEMENTATION OF ALGEBRAIC CONTROLLERS FOR NON-CONVENTIONAL SAMPLED-DATA SYSTEMS. Real-Time Systems. 35, pp. 59 - 89. 2007. ISSN 0922-6443
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 38** Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat; VICENTE MASCARÓS MATEO; Ángel Miguel Cuenca Lacruz. Efectos del enlace de comunicación en un sistema de control basado en red utilizando Profibus-DP. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 3, pp. 82 - 93. 2006. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista



- 39** Julián José Salt Llobregat; Pedro Albertos Pérez. Model Based Multirate Controllers Design. IEEE Transactions on Control Systems Technology. 13, pp. 988 - 997. 2005. ISSN 1063-6536
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 40** CARLOS MARIO VELEZ SANCHEZ; Julián José Salt Llobregat. Control multifrecuencia en tiempo real utilizando herramientas CACSD. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 1, pp. 43 - 52. 2004. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 41** Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. Some Issues about Multirate Control Systems. Systems Science. 30, pp. 5 - 23. 2004. ISSN 0137-1223
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 42** Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat. Multirate control implementation for an integrated communication and control system. Control Engineering Practice. 11, pp. 1335 - 1348. 2003. ISSN 0967-0661
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 43** Emilio García Moreno; Francisco José Morant Anglada; Julián José Salt Llobregat; Antonio Correcher Salvador. Diseño jerárquico de sistemas de automatización. ITECKNE Innovación e Investigación en Ingeniería. pp. 24 - 30. 2002. ISSN 1692-1798
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 44** Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat; Josep Tornero Montserrat. Dual rate adaptive control. Automatica. 32, pp. 1027 - 1030. 1996. ISSN 0005-1098
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 45** Carlos Camiña Catalá; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Enrique Ballester Sarrias; Julián José Salt Llobregat. Diseño de material multimedia para la docencia de control automático. Buenas prácticas en la ETSID. 1, pp. 7 - 20. Universidad Politécnica de Valencia, 2006. ISBN 84-608-0525-5
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 46** Carlos Camiña Catalá; Josep Tornero Montserrat; Julián José Salt Llobregat; Enrique Ballester Sarrias. A study of different multirate sampled-data linear models. Problems in applied mathematics and computational intelligence. 9, pp. 52 - 56. WSES, 2001. ISBN 960-8052-30-0
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 47** Carlos Camiña Catalá; Julián José Salt Llobregat; Josep Tornero Montserrat. Frequency response of sampled data systems by multirate techniques. Advanced in systems science: Measurement, circuits, and control. 2, pp. 17 - 21. WSES, 2001. ISBN 960-8052-39-4
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 48** Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. DISTURBANCE REJECTION. CONTROL ENGINEERING SOLUTIONS. A PRACTICAL APPROACH. 8, pp. 129 - 146. THE INSTITUTION OF ELECTRICAL ENGINEERS, 1997. ISBN 0-85296-829-9
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** An Interactive Simulation Tool for the study of Multirate Systems
Nombre del congreso: 10th IFAC Symposium Advances in Control Education (ACE 2013)
Ciudad de celebración: Sheffield, UK,
Fecha de celebración: 30/08/2013
Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz. "10th IFAC Symposium Advances in Control Education, 2013 Advances in Control Education, Volume 10 | Part1". pp. 49 - 54. IFAC, ISSN 978-3-902823-43-4
- 2** **Título del trabajo:** Multiple delay control structure for the double Furuta pendulum
Nombre del congreso: 20th IEEE International Symposium on Industrial Electronics (ISIE 2011)
Ciudad de celebración: Gdansk, Poland,
Fecha de celebración: 26/06/2011
Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat; Ricardo Pizá Fernández; Ángel Miguel Cuenca Lacruz. "Proceedings of the IEEE ISIE2011". pp. 2019 - 2024. IEEE, ISSN 978-1-4244-9311-1
- 3** **Título del trabajo:** Control network architecture for an Autonomous Underwater Vehicle. Divisamos Project
Nombre del congreso: OCEANS 2011 IEEE
Ciudad de celebración: Santander (España),
Fecha de celebración: 09/06/2011
Ricardo Pizá Fernández; Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Vicente Fermín Casanova Calvo. "OCEANS 2011 IEEE - Spain". pp. 1 - 5. IEEE, ISSN 978-1-4577-0087-3
- 4** **Título del trabajo:** A proposal for dual-rate controller design for unstable plants
Nombre del congreso: 36th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society (IECON 2010)
Ciudad de celebración: Glendale, Arizona (USA),
Fecha de celebración: 07/11/2010
Julián José Salt Llobregat; Antonio Sala Piqueras; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of IECON 2010". pp. 1 - 9. IEEE e IES (Institute of Electrical and Electronics Engineers & IEEE Industrial Electronics Society), ISSN 978-1-4244-5226-2
- 5** **Título del trabajo:** NON-UNIFORMLY SAMPLED DATA CONTROL OF MIMO SYSTEMS
Nombre del congreso: IFAC Workshop on Periodic Control Systems (PSYCO'10)
Ciudad de celebración: Antalya, Turkey,
Fecha de celebración: 28/08/2010
Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. "Proceedings". pp. 1 - 10. IFAC,
- 6** **Título del trabajo:** Maglev platform networked control: A Profibus DP application
Nombre del congreso: 8th International IEEE Conference on Industrial Informatics (INDIN'10)
Ciudad de celebración: Osaka (Japón),
Fecha de celebración: 16/07/2010
Ricardo Pizá Fernández; Julián José Salt Llobregat; Antonio Sala Piqueras; Ángel Miguel Cuenca Lacruz. "Proceedings". pp. 160 - 165. IEEE, ISSN 978-953-307-124-4
- 7** **Título del trabajo:** Algunas cuestiones controvertidas en el control de procesos
Nombre del congreso: XIII Convención y Feria Internacional Informática 2009 : IX Simposio Internacional de Automatización
Ciudad de celebración: La Habana, Cuba,
Fecha de celebración: 12/02/2009



Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. "Proceedings". pp. 1 - 9. CITMATEL, ISSN 978-959-286-010-0

- 8 Título del trabajo:** Kalman Filtering applied to Profibus-DP Systems. Multirate Control Systems with Delayed Signals
Nombre del congreso: 34th IEEE International Conference on Industrial Electronics (IECON 2008)
Ciudad de celebración: Orlando, Estados Unidos,
Fecha de celebración: 13/11/2008
Ricardo Pizá Fernández; Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Vicente Fermín Casanova Calvo. "Abstracts of 34th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society". pp. 2905 - 2910. IEEE, ISSN 978-1-4244-1766-7
- 9 Título del trabajo:** Elimination of Intersample Ripple in Control Systems with Dual-Rate Regulators Through Frequency Domain Compensation
Nombre del congreso: 5th IEEE Conference on Electronics, Robotics and Automotive Mechanics (CERMA 2008)
Ciudad de celebración: Cuernavaca, Morelos, Mexico,
Fecha de celebración: 03/10/2008
Julián José Salt Llobregat. "Proceedings CERMA 2008". pp. 367 - 372. IEEE, ISSN 978-0-7695-3320-9
- 10 Título del trabajo:** Frequency Response of Discrete Dual-Rate Systems
Nombre del congreso: 2nd International Conference on Advanced Engineering Computing and Applications in Science (ADVCOMP 2008)
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de celebración: 29/09/2008
Antonio Sala Piqueras; Julián José Salt Llobregat. "Proceedings of ADVCOMP 2008". pp. 1 - 9. IEEE Computer Society, ISSN 978-0-7695-3369-8
- 11 Título del trabajo:** Multirate Sampled Data System Robustness: Frequency Analysis
Nombre del congreso: 6th International Conference on Engineering Computational Technology
Ciudad de celebración: Atenas, Grecia,
Fecha de celebración: 02/09/2008
Julián José Salt Llobregat; Pedro Albertos Pérez; Carlos Camiña Catalá. "Proceedings of the Sixth International Conference on Engineering Computational Technology". pp. 1 - 12. Civil-Comp Press, ISSN 978-1-905088-26-3
- 12 Título del trabajo:** ANÁLISIS Y MODELADO DE LA INFLUENCIA EN LA RESPUESTA DE UN SISTEMA DE CONTROL EN RED BASADO EN PROFIBUS-DP
Nombre del congreso: International Conference Of The Faculty Of Electrical Engineering (FIE 2008)
Ciudad de celebración: Santiago de Cuba, Cuba,
Fecha de celebración: 16/07/2008
Antonio González Sorribes; Vicente Fermín Casanova Calvo; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat. "Proceedings". pp. 1 - 9. FIE, ISSN 978-84-00-08680-0
- 13 Título del trabajo:** TÉCNICAS DE MODELADO Y COMPENSACIÓN EN UN SISTEMA DE CONTROL BASADO EN RED
Nombre del congreso: International Conference Of The Faculty Of Electrical Engineering (FIE 2008)
Ciudad de celebración: Santiago de Cuba, Cuba,
Fecha de celebración: 16/07/2008
Antonio González Sorribes; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat. "Proceedings". pp. 1 - 9. FIE, ISSN 978-84-00-08680-0

- 14 Título del trabajo:** Relation between maximum singular values and the components output of a Multirate sample data system
Nombre del congreso: International Multi-Conference on Engineering and Technological Innovation (IMETI 2008)
Ciudad de celebración: Orlando, Estados Unidos,
Fecha de celebración: 02/07/2008
Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Vicente Fermín Casanova Calvo. "Proceedings". pp. 86 - 88. International Institute of Informatics and Systemics, ISSN 1-934272-42-6
- 15 Título del trabajo:** Networked Control Systems with information recovery over Profibus-DP
Nombre del congreso: 7th IFAC International Conference on Fieldbuses and Networks in Industrial and Embedded Systems
Ciudad de celebración: Toulouse, Francia,
Fecha de celebración: 09/11/2007
Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Ricardo Pizá Fernández. "Preprints". pp. 1 - 9. IFAC,
- 16 Título del trabajo:** Calculation of the aproximated Frequency Response of Sampled-Data Systems using Kranc Operators
Nombre del congreso: 4th IEEE Conference on Electronics, Robotics and Automotive Mechanics (CERMA 2007)
Ciudad de celebración: Cuernavaca, Morelos, Mexico,
Fecha de celebración: 28/09/2007
Julián José Salt Llobregat. "Proceedings of Electronics, Robotics and Automotive Mechanics - CERMA'07". pp. 118 - 122. IEEE Computer society, ISSN 0-7695-2974-7
- 17 Título del trabajo:** Dual-Rate Control Ripple Detection by an Approximate Frequency Response Methodology
Nombre del congreso: 4th IEEE Conference on Electronics, Robotics and Automotive Mechanics (CERMA 2007)
Ciudad de celebración: Cuernavaca, Morelos, Mexico,
Fecha de celebración: 28/09/2007
Julián José Salt Llobregat; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of Electronics, Robotics and Automotive Mechanics - CERMA'07". pp. 89 - 94. IEEE Computer society, ISSN 0-7695-2974-7
- 18 Título del trabajo:** MULTI-RATE PID CONTROLLER FOR A NETWORKED CONTROL SYSTEM
Nombre del congreso: 16th IEEE International Symposium on Industrial Electronics (ISIE 2007)
Ciudad de celebración: Vigo, España,
Fecha de celebración: 04/06/2007
Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat; Vicente Fermín Casanova Calvo. "Proceedings of the IEEE International Symposium on Industrial Electronics ISIE'2007". pp. 2882 - 2886. IEEE, ISSN 1-4244-0755-9
- 19 Título del trabajo:** Algebraic design of multi-rate control systems for environments with limited random delays
Nombre del congreso: 32th IEEE International Conference on Industrial Electronics (IECON 2006)
Ciudad de celebración: Paris, Francia,
Fecha de celebración: 10/11/2006
Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat; Pedro Albertos Pérez; Vicente Fermín Casanova Calvo. "Proceedings of the 32th Annual Conference of the IEEE Industrial Society - IECON'06". pp. 448 - 453. IEEE, ISSN 1-4244-0136-4

- 20 Título del trabajo:** Irregular actuation and sampling in a networked control system over Profibus-DP
Nombre del congreso: 32th IEEE International Conference on Industrial Electronics (IECON 2006)
Ciudad de celebración: Paris, Francia,
Fecha de celebración: 10/11/2006
Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz. "Proceedings of the 32th Annual Conference of the IEEE Industrial Society - IECON'06". pp. 4616 - 4621. IEEE, ISSN 1-4244-0136-4
- 21 Título del trabajo:** A PID dual rate controller implementation over a networked control system
Nombre del congreso: 15th IEEE International Conference on Control Applications (CCA 2006)
Ciudad de celebración: Munich, Alemania,
Fecha de celebración: 06/10/2006
Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Vicente Fermín Casanova Calvo; VICENTE MASCARÓS MATEO. "Proceedings of the 2006 IEEE International Conference on Control Applications". pp. 1343 - 1349. IEEE, ISSN 0-7803-9796-7
- 22 Título del trabajo:** Networked control systems over Profibus-DP: Simulation model
Nombre del congreso: 15th IEEE International Conference on Control Applications (CCA 2006)
Ciudad de celebración: Munich, Alemania,
Fecha de celebración: 06/10/2006
Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; VICENTE MASCARÓS MATEO. "Proceedings of the 2006 IEEE International Conference on Control Applications". pp. 1337 - 1342. IEEE, ISSN 0-7803-9796-7
- 23 Título del trabajo:** Implementación de Controladores Monofrecuencia y Multifrecuencia en un Sistema de Control basado en Red Profibus-DP
Nombre del congreso: XXVI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Alicante, España,
Fecha de celebración: 10/09/2005
VICENTE MASCARÓS MATEO; Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat. "Actas". pp. 965 - 974. Universidad Alicante y Univ. Miguel Hernández de Elche, ISSN 84-689-0730-8
- 24 Título del trabajo:** The Non-Conventional Sampling Pattern as a Design Parameter for PID Controllers
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
Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat. "Preprints". pp. 10 - 15. IFAC, ISSN 0-08-045108-X
- 25 Título del trabajo:** Análisis experimental del funcionamiento de un sistema de control basado en red sobre el protocolo PROFIBUS-DP (I)
Nombre del congreso: XXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Ciudad Real, España,
Fecha de celebración: 10/09/2004
VICENTE MASCARÓS MATEO; Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat. "Actas". pp. 101 - 108. Universidad de Castilla-La Mancha, ISSN 84-688-7460-4
- 26 Título del trabajo:** Análisis experimental del funcionamiento de un sistema de control basado en red sobre el protocolo PROFIBUS-DP (II)
Nombre del congreso: XXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Ciudad Real, España,
Fecha de celebración: 10/09/2004



Vicente Fermín Casanova Calvo; VICENTE MASCARÓS MATEO; Julián José Salt Llobregat. "Actas". pp. 110 - 120. Universidad de Castilla-La Mancha, ISSN 84-688-7460-4

- 27 Título del trabajo:** Consideración del esquema de muestreo no convencional como parámetro de diseño para controladores tipo P-I-D
Nombre del congreso: XXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Ciudad Real, España,
Fecha de celebración: 10/09/2004
Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat. "Actas". pp. 1 - 6. Universidad de Castilla-La Mancha, ISSN 84-688-7460-4
- 28 Título del trabajo:** Diseño de diagnosticadores de fallos utilizando medidas continuas
Nombre del congreso: XXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Ciudad Real, España,
Fecha de celebración: 10/09/2004
VICENTE MASCARÓS MATEO; Emilio García Moreno; Francisco José Morant Anglada; Antonio Correcher Salvador; Eduardo Quiles Cucarella; Julián José Salt Llobregat. "Actas". pp. 0 - 0. Universidad de Castilla-La Mancha, ISSN 84-688-7460-4
- 29 Título del trabajo:** Some issues about multirate control systems
Nombre del congreso: 15th International Conference on Systems Science
Ciudad de celebración: Wroclaw, Polonia,
Fecha de celebración: 10/09/2004
Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. "Proceedings of the 15th International Conference on Systems Science". pp. 48 - 65. Wroclaw University of Technology, ISSN 83-7085-804-X
- 30 Título del trabajo:** DIGITAL MODELING AND CONTROL WITH IRREGULAR A/D CONVERSION
Nombre del congreso: International Conference on computing, communications and control technologies
Ciudad de celebración: Austin, Texas, Estados Unidos,
Fecha de celebración: 17/08/2004
Julián José Salt Llobregat; Vicente Fermín Casanova Calvo. "PROCEEDINGS". pp. 62 - 67. International Institute of Informatics and Systemics, ISSN 980-6560-17-5
- 31 Título del trabajo:** DIGITAL MODELING AND CONTROL WITH IRREGULAR D/A CONVERSION
Nombre del congreso: International Conference on computing, communications and control technologies
Ciudad de celebración: Austin, Texas, Estados Unidos,
Fecha de celebración: 17/08/2004
Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat. "PROCEEDINGS". pp. 38 - 43. International Institute of Informatics and Systemics, ISSN 980-6560-17-5
- 32 Título del trabajo:** Algebraic design for non-conventional sampled-data systems
Nombre del congreso: 6th Biannual World Automation Congress (WAC 2004)
Ciudad de celebración: Sevilla, España,
Fecha de celebración: 01/07/2004
Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Pedro Albertos Pérez. pp. 87 - 92. Tsi Press, ISSN 1-889335-22-3
- 33 Título del trabajo:** An external representation based modelling for non-conventional sampled-data systems
Nombre del congreso: 6th Biannual World Automation Congress (WAC 2004)
Ciudad de celebración: Sevilla, España,
Fecha de celebración: 01/07/2004



Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat; Pedro Albertos Pérez. pp. 81 - 86. Tsi Press, ISSN 1-889335-22-3

34 Título del trabajo: Some controversial issues in control

Nombre del congreso: 6th Biannual World Automation Congress (WAC 2004)

Ciudad de celebración: Sevilla, España,

Fecha de celebración: 01/07/2004

Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. pp. 439 - 448. Tsi Press, ISSN 1-889335-22-3

35 Título del trabajo: Some issues in control engineering practice

Nombre del congreso: 1st African Control Conference (AFCON 2003)

Ciudad de celebración: Cape Town, Sudáfrica,

Fecha de celebración: 05/12/2003

Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. "Proceedings". pp. 35 - 43. South African Council for Automation and Computación (SACAC),

36 Título del trabajo: Diseño de material multimedia para la docencia de control automático

Nombre del congreso: 2ª Conferencia Iberoamericana en Sistemas, Cibernética e Informática (CISCI 2003)

Ciudad de celebración: Orlando, Estados Unidos,

Fecha de celebración: 02/08/2003

Carlos Camiña Catalá; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Enrique Ballester Sarrias; Julián José Salt Llobregat. "Actas". pp. 1 - 6. International Institute of Informatics and systemics, ISSN 980-6560-02-7

37 Título del trabajo: Multimedia design of self-learning material for a control subject

Nombre del congreso: International Conference on Engineering Education (ICEE 2003)

Ciudad de celebración: Valencia, España,

Fecha de celebración: 21/07/2003

Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Carlos Camiña Catalá; Julián José Salt Llobregat; Enrique Ballester Sarrias. "Teaching Innovations". pp. 244 - 244. E.T.S.I. Diseño, ISSN 84-600-9918-0

38 Título del trabajo: An interactive simulation tool for the study of multirate sampled data system

Nombre del congreso: 6th IFAC Symposium on Advances in Control Education (ACE 2003)

Ciudad de celebración: Oulu, Finlandia,

Fecha de celebración: 18/06/2003

Julián José Salt Llobregat; Pedro Albertos Pérez; SEBASTIÁN DORMIDO; Ángel Miguel Cuenca Lacruz. pp. 45 - 50. IFAC, ISSN 0-08-043559-9

39 Título del trabajo: Aplicación docente de la Técnica del caso

Nombre del congreso: I Jornadas de Innovación Educativa: Metodologías Activas y Evaluación

Ciudad de celebración: Valencia, España,

Fecha de celebración: 06/11/2002

Carlos Camiña Catalá; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Enrique Ballester Sarrias; Julián José Salt Llobregat. "CD de Ponencias y Comunicaciones". pp. 1 - 6. UPV, ISSN 84-9705-187-4

40 Título del trabajo: Autoaprendizaje y formación en cualidades mediante las herramientas multimedia

Nombre del congreso: I Jornadas de Innovación Educativa: Metodologías Activas y Evaluación

Ciudad de celebración: Valencia, España,

Fecha de celebración: 06/11/2002

Carlos Camiña Catalá; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Enrique Ballester Sarrias; Ángel Montes Hernando; Julián José Salt Llobregat. "CD de Ponencias y Comunicaciones". pp. 1 - 6. UPV, ISSN 84-9705-187-4

- 41 Título del trabajo:** Ajuste estructural basado en la respuesta en frecuencia de reguladores bifrecuenciales
Nombre del congreso: XXIV Congreso Internacional de Ingeniería Electrónica (ELECTRO 2002)
Ciudad de celebración: Chihuahua, México,
Fecha de celebración: 25/10/2002
Julián José Salt Llobregat; Carlos Camiña Catalá. pp. 509 - 514. ISSN ISSN 1405 2172
- 42 Título del trabajo:** Diseño de reguladores multifrecuencia actualizados
Nombre del congreso: XXIV Congreso Internacional de Ingeniería Electrónica (ELECTRO 2002)
Ciudad de celebración: Chihuahua, México,
Fecha de celebración: 25/10/2002
Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. pp. 515 - 520. ISSN ISSN 1405 2172
- 43 Título del trabajo:** Observadores mono y multifrecuencia en procesos biotecnológicos
Nombre del congreso: XXIV Congreso Internacional de Ingeniería Electrónica (ELECTRO 2002)
Ciudad de celebración: Chihuahua, México,
Fecha de celebración: 25/10/2002
José Luís Navarro Herrero; Julián José Salt Llobregat. pp. 521 - 526. ISSN ISSN 1405 2172
- 44 Título del trabajo:** Control en cascada bifrecuencia
Nombre del congreso: XXIII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Tenerife, España,
Fecha de celebración: 11/09/2002
Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat. "ACTAS". pp. 1 - 7. UNIVERSIDAD DE LA LAGUNA, ISSN 84-699-8916-2
- 45 Título del trabajo:** Diseño de Reguladores PID Bifrecuencia con Muestreo No Convencional: Estudio Comparativo
Nombre del congreso: XXIII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Tenerife, España,
Fecha de celebración: 11/09/2002
Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Pedro Albertos Pérez. "ACTAS". pp. 128 - 134. UNIVERSIDAD DE LA LAGUNA, ISSN 84-699-8916-2
- 46 Título del trabajo:** Modelado en Representación Externa de Sistemas con Muestreo No Convencional
Nombre del congreso: XXIII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Tenerife, España,
Fecha de celebración: 11/09/2002
Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat. "ACTAS". pp. 120 - 127. UNIVERSIDAD DE LA LAGUNA, ISSN 84-699-8916-2
- 47 Título del trabajo:** Algebraic Design of Multirate Controllers
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
Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of the 15th IFAC World Congress". pp. 120 - 126. Elsevier Science, ISSN 008044184X
- 48 Título del trabajo:** Real-time implementation of multirate control techniques for an ICCS
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



Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat. "Proceedings of the 15th IFAC World Congress". pp. 11 - 16. Elsevier Science, ISSN 008044184X

- 49 Título del trabajo:** Valoración crítica de la implantación de una variante del método del caso basada en las TIC
Nombre del congreso: 2º Congreso Internacional de Docencia Universitaria e Innovación (CIDUI)
Ciudad de celebración: Tarragona, España,
Fecha de celebración: 01/07/2002
Carlos Camiña Catalá; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Enrique Ballester Sarrias; Julián José Salt Llobregat. pp. 101 - 106. Universidad de Barcelona, ISSN 84-88795-63-7
- 50 Título del trabajo:** Self-Learning by means of Multimedia Tools
Nombre del congreso: 13th EAEEIE Annual Conference Educational Innovations in EIE
Ciudad de celebración: York, Reino Unido,
Fecha de celebración: 10/04/2002
Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Carlos Camiña Catalá; Julián José Salt Llobregat; Enrique Ballester Sarrias. "Proceedings of the 13th EAEEIE Annual Conference Educational Innovations in EIE". pp. 1 - 3. EAEEIE, ISSN 1-85911-008-8
- 51 Título del trabajo:** Operadores de Kranc con muestreo no-convencional
Nombre del congreso: III Coloquio de Automatización y Control (CAC)
Ciudad de celebración: Puerto Ordaz, Venezuela,
Fecha de celebración: 07/11/2001
Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Julián José Salt Llobregat. pp. 1 - 12.
- 52 Título del trabajo:** Multirate LQG Controller Applied to Self-Location and Path-Tracking in mobile robots
Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2001)
Ciudad de celebración: Maui, Hawai, Estados Unidos,
Fecha de celebración: 29/10/2001
Josep Tornero Montserrat; Ricardo Pizá Fernández; Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. "Proceedings of the 2001 IEEE/RSJ". pp. 625 - 630. IEEE, ISSN 0-7803-6612-3
- 53 Título del trabajo:** Análisis de la respuesta temporal de un sistema con muestreo no convencional en el lugar de raíces
Nombre del congreso: XXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Bellaterra, España,
Fecha de celebración: 12/09/2001
Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz. "Actas de las Jornadas". pp. 1 - 7. COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC, ISSN 84-699-4593-9
- 54 Título del trabajo:** Herramientas de modelado para el diseño jerárquico de sistemas de automatización industrial
Nombre del congreso: XXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Bellaterra, España,
Fecha de celebración: 12/09/2001
Emilio García Moreno; Francisco José Morant Anglada; Julián José Salt Llobregat; Antonio Correcher Salvador. "Actas de las Jornadas". pp. 1 - 9. COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC, ISSN 84-699-4593-9
- 55 Título del trabajo:** Aplicación docente de la técnica del caso
Nombre del congreso: 30th International Symposium on Engineering Education
Ciudad de celebración: Klagenfurt, Austria,



Fecha de celebración: 01/09/2001

Carlos Camiña Catalá; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Enrique Ballester Sarrias; Julián José Salt Llobregat. "LIBRO DE ACTAS". pp. 1 - 6.

56 Título del trabajo: Autoaprendizaje y formación en cualidades mediante las herramientas multimedia

Nombre del congreso: 30th International Symposium on Engineering Education

Ciudad de celebración: Klagenfurt, Austria,

Fecha de celebración: 01/09/2001

Carlos Camiña Catalá; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Enrique Ballester Sarrias; Ángel Montes Hernando; Julián José Salt Llobregat. "LIBRO DE ACTAS". pp. 1 - 6.

57 Título del trabajo: Periodic optimal control of multirate sampled data systems

Nombre del congreso: IFAC Workshop on Periodic Control Systems (PSYCO 2001)

Ciudad de celebración: Cernobbio, Como, Italia,

Fecha de celebración: 27/08/2001

Josep Tornero Montserrat; Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. pp. 199 - 204. Elsevier Science Ltd.,

58 Título del trabajo: Contenidos de las asignaturas de simulación que se están impartiendo en las Universidades Españolas

Nombre del congreso: Workshop en Metodologías de Modelado y Simulación de Sistemas 2001

Ciudad de celebración: Bellaterra, España,

Fecha de celebración: 22/03/2001

Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat. pp. 1 - 7. Universitat Politècnica de Catalunya, ISSN 84-699-4594-7

59 Título del trabajo: MULTIRATE CONTROLLERS DESING BY RATE DECOMPOSITION

Nombre del congreso: 39th IEEE Conference on Desicion and Control

Ciudad de celebración: Sydney, Australia,

Fecha de celebración: 12/12/2000

Julián José Salt Llobregat; Pedro Albertos Pérez. pp. 1 - 4. IEEE, ISSN 0-7803-6641-7

60 Título del trabajo: A STUDY OF DIFFERENT MULTIRATE SAMPLED-DATA LINEAR MODELS

Nombre del congreso: 1st WSEAS International Conference on Applied and Theoretical Mathematics (MATH 2000)

Ciudad de celebración: Vravrona, Grecia,

Fecha de celebración: 01/12/2000

Carlos Camiña Catalá; Josep Tornero Montserrat; Julián José Salt Llobregat; Enrique Ballester Sarrias. "Actas". pp. 1 - 5. World Scientific and Engineering Society, ISSN 960-8052-20-3

61 Título del trabajo: DISEÑO ALGEBRAICO DE REGULADORES BIFRECUENCIALES

Nombre del congreso: XXI Jornadas de Automatica

Ciudad de celebración: Sevilla, España,

Fecha de celebración: 18/09/2000

Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; ANTONIO IBAÑEZ MECA. "LIBRO DE ACTAS". pp. 1 - 10. UNIVERSIDAD DE SEVILLA, ISSN 84-699-3163-6

62 Título del trabajo: MULTIRATE CONTROL FOR AN ICCS ENVIRONMENT. PART I: THE RANDOM ACCES DELAYS

Nombre del congreso: 2nd IFAC Workshop on Linear Time Delay Systems

Ciudad de celebración: Ancona Italia,

Fecha de celebración: 11/09/2000



Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat. pp. 247 - 251.

- 63 Título del trabajo:** MULTIRATE CONTROL FOR AN ICCS ENVIRONMENT. PART II: THE TIME SKEW PROBLEM
Nombre del congreso: 2nd IFAC Workshop on Linear Time Delay Systems
Ciudad de celebración: Ancona Italia,
Fecha de celebración: 11/09/2000
Julián José Salt Llobregat; Vicente Fermín Casanova Calvo. pp. 252 - 257.
- 64 Título del trabajo:** SIMULATION OF IRREGULAR MULTIRATE SYSTEMS
Nombre del congreso: 8th International Symposium on Computer-Aided Control Systems Design (CACSD)
Ciudad de celebración: Salford, Reino Unido,
Fecha de celebración: 01/09/2000
CARLOS MARIO VELEZ SANCHEZ; Julián José Salt Llobregat. "Computer Aided Control System Design - CACSD". pp. 1 - 4. Pergamon, ISSN 0-08-0436609
- 65 Título del trabajo:** INDUSTRIAL ROBOT MULTIRATE CONTROL WITH THE VXWORKS REAL-TIME OPERATING SYSTEM
Nombre del congreso: 6th International Workshop on Algorithms and Architectures for Real-Time Control (AARTC 2000)
Ciudad de celebración: Palma de Mallorca, España,
Fecha de celebración: 15/05/2000
Julián José Salt Llobregat; Ángel Valera Fernández; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; ANTONIO IBÁÑEZ MECA. "Algorithms and Architectures for Real-Time Control 2000". pp. 9 - 14. Pergamon, ISSN 0-08-043685-4
- 66 Título del trabajo:** EJEMPLOS PRÁCTICOS DE APLICACIÓN DE LOS COMANDOS MULTIFRECUENCIA EN MATLAB ("MULTIRATE TOOLBOX")
Nombre del congreso: III Congreso de Usuarios de MATLAB
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 17/11/1999
MIGUEL ANGEL BRINES GARCIA; Carlos Camiña Catalá; Julián José Salt Llobregat. "III Congreso de Usuarios de Matlab". pp. 115 - 121. Universidad Nacional de Educación a Distancia, ISSN 84-699-1358-1
- 67 Título del trabajo:** GENERACIÓN AUTOMÁTICA DE CONTROLADORES DE ROBOTS EN TIEMPO REAL
Nombre del congreso: III Congreso de Usuarios de MATLAB
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 17/11/1999
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Julián José Salt Llobregat. "III Congreso de Usuarios de Matlab". pp. 359 - 364. Universidad Nacional de Educación a Distancia, ISSN 84-699-1358-1
- 68 Título del trabajo:** PROGRAMACIÓN DE UNA LIBRERÍA O "TOOLBOX" PARA EL ESTUDIO MULTIFRECUENCIAL DE SISTEMAS DINÁMICOS
Nombre del congreso: III Congreso de Usuarios de MATLAB
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 17/11/1999
MIGUEL ANGEL BRINES GARCIA; Carlos Camiña Catalá; Julián José Salt Llobregat. "III Congreso de Usuarios de Matlab". pp. 123 - 131. Universidad Nacional de Educación a Distancia, ISSN 84-699-1358-1

- 69 Título del trabajo:** UTILIZACIÓN DE MATLAB/SIMULINK PARA LA SIMULACIÓN DE CONTROLADORES DE ROBOTS
Nombre del congreso: III Congreso de Usuarios de MATLAB
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 17/11/1999
Ángel Valera Fernández; Josep Tornero Montserrat; Julián José Salt Llobregat. "III Congreso de Usuarios de Matlab". pp. 347 - 351. Universidad Nacional de Educación a Distancia, ISSN 84-699-1358-1
- 70 Título del trabajo:** CONTROL OF INDUSTRIAL ROBOT WITH A FIEDBUS
Nombre del congreso: 7th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation (ETFA)
Ciudad de celebración: Barcelona, España,
Fecha de celebración: 18/10/1999
Ángel Valera Fernández; Julián José Salt Llobregat; Vicente Fermín Casanova Calvo; SANTIAGO FERRUS MARCH. "Proceedings of ETFA'99". pp. 1235 - 1241. IEEE press, ISSN 0-7803-5670-5
- 71 Título del trabajo:** DESARROLLO DE UNA LIBRERIA DE CONTROL DE ROBOTS PARA MATLAB/SIMULINK
Nombre del congreso: XX Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Salamanca, España,
Fecha de celebración: 27/09/1999
Ángel Valera Fernández; Josep Tornero Montserrat; Julián José Salt Llobregat. "LIBRO DE ACTAS". pp. 131 - 136. UNIVERSIDAD DE SALAMANCA, ISSN @
- 72 Título del trabajo:** SIMULATION OF MULTIRATE CONTROL SYSTEMS IN MATLAB/SIMULINK
Nombre del congreso: 2nd World Manufacturing Congress
Ciudad de celebración: Durham, Reino Unido,
Fecha de celebración: 27/09/1999
CARLOS MARIO VELEZ SANCHEZ; Julián José Salt Llobregat. pp. 84 - 90. International Computer Science Conventions. Canadá, ISSN 3-906454-19-3
- 73 Título del trabajo:** FIRST APPROXIMATION ON THE DESIGN OF A MULTIRATE CONTROL LOOP FOR AN ICCS
Nombre del congreso: 15th ISPE/IEE International Conference on CAD/ CAM, Robotics & Factories of the Future (CARs&FOF '99)
Ciudad de celebración: Aguas de Lindóia, Brasil,
Fecha de celebración: 18/08/1999
Vicente Fermín Casanova Calvo; Julián José Salt Llobregat. pp. 11 - 16. CTI-UFSM,
- 74 Título del trabajo:** INDUSTRIAL ROBOT CONTROL WITH THE PROFIBUS-DP FIELDBUS
Nombre del congreso: 15th ISPE/IEE International Conference on CAD/ CAM, Robotics & Factories of the Future (CARs&FOF '99)
Ciudad de celebración: Aguas de Lindóia, Brasil,
Fecha de celebración: 18/08/1999
Ángel Valera Fernández; Julián José Salt Llobregat; SANTIAGO FERRUS MARCH. pp. 18 - 22. CTI-UFSM,
- 75 Título del trabajo:** LQ OPTIMAL CONTROL FOR MULTIRATE SAMPLED DATA SYSTEMS
Nombre del congreso: 14th IFAC World Congress of International Federation of Automatic Control (IFAC)
Ciudad de celebración: Beijing, China,
Fecha de celebración: 02/07/1999



Josep Tornero Montserrat; Julián José Salt Llobregat; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of the 14th IFAC". pp. 211 - 216. ISSN 0 08 0432174

76 Título del trabajo: RECEDING HORIZON CONTROL OF NON-UNIFORM AND SAMPLED DATA SYSTEMS

Nombre del congreso: 1999 American Control Conference (ACC 1999)

Ciudad de celebración: San Diego, Estados Unidos,

Fecha de celebración: 09/06/1999

Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. "Proceedings of the ACC'99". pp. 4300 - 4304. ISSN 0-7803-4990-6/99

77 Título del trabajo: A ROBOT CONTROL TOOLBOX FOR MATLAB/SIMULINK

Nombre del congreso: 13th European Simulation Multiconference (ESM 99)

Ciudad de celebración: Varsovia, Polonia,

Fecha de celebración: 01/06/1999

Ángel Valera Fernández; Josep Tornero Montserrat; Julián José Salt Llobregat. "13th European Simulation Multiconference". pp. 260 - 264. Society for Computer Simulation International, ISSN 1-56555-171-0

78 Título del trabajo: Some Multirate Control Strategies of a Single-Link Joint Robot Manipulator

Nombre del congreso: 13th ISPE/IEE International Conference on CAD/CAM Robotics and Factories of the Future (CARs&FOF'97)

Ciudad de celebración: Pereira, Colombia,

Fecha de celebración: 30/10/1997

Julián José Salt Llobregat; Ángel Valera Fernández. pp. 819 - 824. Hrishi Bera, ISSN 958 95782-6-8

79 Título del trabajo: Dual Rate Control of a single flexible manipulator

Nombre del congreso: 12th ISPE/IEE International Conference on CAD/CAM, Robotics, & Factories of the Future (CARs&FOF '96)

Ciudad de celebración: Londres, Reino Unido,

Fecha de celebración: 30/10/1996

Ángel Valera Fernández; Julián José Salt Llobregat; Josep Tornero Montserrat; JAVIER SANCHIS; Javier Sanchis Saez. pp. 224 - 229. Edited by Middlesex University Press, ISSN 1-89825303-X

80 Título del trabajo: OBTENCIÓN DE OPERADORES DE TRANSFERENCIA EN MODELADO MULTIFRECUENCIAL UTILIZANDO MATHEMATICA.

Nombre del congreso: I Congreso de Mathematica en España (MATHEMATICA 96)

Ciudad de celebración: Valencia, España,

Fecha de celebración: 30/10/1996

Julián José Salt Llobregat; RAFAEL PUERTO MANCHÓN; Carlos Camiña Catalá. pp. 305 - 314. SPUPV-96-3030, ISSN 8477214018

81 Título del trabajo: Realización de prácticas de laboratorio para ingenieros de control de procesos mediante MATLAB y SIMULINK

Nombre del congreso: II Congreso de Usuarios de MATLAB

Ciudad de celebración: Madrid, España,

Fecha de celebración: 25/09/1996

Vicente Luis Atienza Vanacloig; Ángel Valera Fernández; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Julián José Salt Llobregat. "Actas". pp. 311 - 317. Universidad Nacional de Educación a Distancia,

82 Título del trabajo: Control multifrecuencia. Simulación mediante Matlab y Simulink

Nombre del congreso: I Congreso de Usuarios de MATLAB

Ciudad de celebración: Madrid, España,

Fecha de celebración: 22/05/1995



Julián José Salt Llobregat; Ángel Valera Fernández; Javier Sanchís Saez. "actas". pp. 237 - 244.
Universidad Nacional de Educación a Distancia,

- 83 Título del trabajo:** La línea C.A.D. de Sistemas de Control en el Departamento de Ingeniería de Sistemas, Computadores y Automática de la Universidad Politécnica de Valencia. Implementaciones en MATLAB
Nombre del congreso: I Congreso de Usuarios de MATLAB
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 22/05/1995
Julián José Salt Llobregat; Pedro Albertos Pérez; Ángel Valera Fernández; Jesús Andrés Picó Marco; José Luís Navarro Herrero; Roberto Sanchis Sanchis; Francesc Xavier Blasco Ferragud; Miguel Andrés Martínez Iranzo; Javier Sanchís Saez. "actas". pp. 159 - 166. Universidad Nacional de Educación a Distancia,
- 84 Título del trabajo:** Muestreo multifrecuencia de procesos continuos. Simulación con Matlab
Nombre del congreso: I Congreso de Usuarios de MATLAB
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 22/05/1995
Julián José Salt Llobregat; Javier Sanchís Saez; Ángel Valera Fernández. "actas". pp. 245 - 250.
Universidad Nacional de Educación a Distancia,
- 85 Título del trabajo:** Utilización de matlab en el diseño de sistemas industriales de control
Nombre del congreso: I Congreso de Usuarios de MATLAB
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 22/05/1995
Ángel Valera Fernández; Julián José Salt Llobregat; Josep Tornero Montserrat. "actas". pp. 183 - 192.
Universidad Nacional de Educación a Distancia,
- 86 Título del trabajo:** Development of a data acquisition system for control applications in Engineering Schools, using a commercial plug-in board
Nombre del congreso: European Seminar on Automation and Control Technology Education (EXCAT 94)
Ciudad de celebración: Dresden, Alemania,
Fecha de celebración: 22/04/1992
José Vicente Benlloch Dualde; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez; Julián José Salt Llobregat. pp. 1 - 11. TECHNISCHE UNIVERSITÄT DRESDEN,
- 87 Título del trabajo:** Design of Industrial Control Systems Using C.A.D.C.S. Tools
Nombre del congreso: 5th IFAC/IMACS Symposium on Computer Aided Design in Control Systems (CADCS 91)
Ciudad de celebración: Swansea, Reino Unido,
Fecha de celebración: 15/07/1991
Ángel Valera Fernández; Julián José Salt Llobregat; Martín Mellado Arteché. pp. 524 - 527. University College of Swansea,
- 88 Título del trabajo:** A low cost control circuit for induction heating generator
Nombre del congreso: 2nd IFAC Symposium on Low Cost Automation (LCA '89)
Ciudad de celebración: Milán, Italia,
Fecha de celebración: 08/11/1989
ENRIQUE BALLESTER; Carlos Camiña Catalá; Emilio García Moreno; Miguel Andrés Martínez Iranzo; Julián José Salt Llobregat. pp. 99 - 101. IFAC,



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

Comités científicos, técnicos y/o asesores

- 1** **Título del comité:** 17th International Conference on CAD/CAM Robotics & Factories of the future CARS & FOF 2001. Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2001
- 2** **Título del comité:** Workshop en Metodologías y Simulación de Sistemas - 2001. Tipo participación: Miembro del comité de organización
Fecha de inicio: 2001
- 3** **Título del comité:** 16th International Conference on CAD/CAM Robotics & Factories of the Future CARS & FOF 2000. Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2000
- 4** **Título del comité:** 15th International Conference on CAD/ CAM, Robotics & Factories of the Future CARS & FOF'99. Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 1999

Otros méritos

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

Entidad de realización: UNIVERSIDAD DE BERKELEY

Ciudad entidad realización: BERKELEY, Estados Unidos de América

Fecha de inicio: 30/05/2011

Duración: 6 meses

Períodos de actividad investigadora

Nº de tramos reconocidos: 5

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

Acreditaciones/reconocimientos obtenidos

Descripción: Quinquenios

Nº de tramos reconocidos: 6



Resumen de otros méritos

- 1 Descripción del mérito:** actividades relacionadas con la gestión de la i+d+i en el ámbito universitario. 2006
- 2 Descripción del mérito:** EVALUADOR DE PROYECTOS CICYT. 2006
- 3 Descripción del mérito:** EVALUADOR DE PROYECTOS CICYT. 2005
- 4 Descripción del mérito:** EVALUADOR DE PROYECTOS CICYT. 2001
- 5 Descripción del mérito:** ORGANIZACIÓN CURSO ESPECIALIZACIÓN EN AUTOMÁTICA ORIENTADO A PROFESORES E INVESTIGADORES (COMITÉ ESPAÑOL DE AUTOMÁTICA-INTERNATIONAL FEDERATION OF AUTOMATIC CONTROL). 2001