



Fernando Torres Medina

Generado desde: Editor CVN de FECYT

Fecha del documento: 26/02/2023

v 1.4.3

3eee1f533d1d0397485890ec16eb0f91

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

Resumen libre del currículum

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

Fernando Torres nació en Granada, donde cursó estudios de EGB y Bachiller hasta el año 1985. Se traslada a Madrid para cursar Ingeniería Industrial en la Universidad Politécnica de Madrid, donde una vez finalizado la carrera en el año 1991, realiza su tesis doctoral hasta el año 1995. El último año de su tesis doctoral ganó una plaza de profesor TEU en la Universidad de Alicante. Desde entonces ha sido en esta Universidad, profesor TU y Catedrático de Universidad hasta la actualidad.

Fundó en el año 1996 el grupo de investigación "Automática, Robótica y Visión Artificial" en la Universidad de Alicante y lo coordina desde entonces. En el año de fundación del grupo, en la UA, el área de Ingeniería de Sistemas y Automática la integraban únicamente otro profesor a tiempo completo y Fernando. A partir de entonces, se crearon las líneas de investigación de Automatización, Robótica y Visión Artificial, inexistentes hasta entonces. Actualmente, el área cuenta con 8 profesores a tiempo completo en diferentes grupos de investigación de la UA que trabajan en estas líneas y que se han formado en el grupo.

En la UA ha sido subdirector de la EPS de la UA, subdirector de departamento y director de secretariado. También fue el promotor y primer coordinador (hasta el 2019) del Grado en Ingeniería Robótica de la UA, grado pionero de Ingeniería Robótica en España.

Ámbito Científico:

Tiene 4 sexenios de investigación CNEAI, de 1994 a 2017 ininterrumpidamente. Es miembro del TC 5.1 y TC 9.4 de la IFAC, miembro senior del IEEE y miembro de CEA. Sus intereses incluyen manipulación robótica inteligente, control visual de robots, sistemas de percepción de robots, robots móviles de campo, automatización avanzada para la industria 4.0, ingeniería de visión artificial y e-learning. Es coautor de numerosos artículos en revistas indexadas por JCR-ISI en las categorías de Robotics, Manufacturing, Automatic & Control, Computer Science, Remote Sensing and Instrumentation y de trabajos presentados en congresos, muchos de ellos en los últimos años. Ha participado como IP o investigador en múltiples proyectos públicos de investigación financiados por la Comisión Europea, por el Gobierno Español, por el Gobierno Regional y por instituciones locales. Web personal (<https://cvnet.cpd.ua.es/curriculum-breve/en/torres-medina-fernando/12901>) y orcid (<https://orcid.org/0000-0002-6261-9939>).

Ámbito Social:

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

Ámbito de Formación y evaluación científica:



Ha dirigido 13 tesis doctorales, en los últimos cinco años 4 Tesis. 10 de estos doctores son actualmente profesores universitarios, 2 Catedráticos de Universidad y 6 Profesores TU en Universidades españolas y otros 2 profesores en universidades extranjeras, una en la Universidad de Mendoza (Argentina) y otro en la Université de Bourgogne (Francia). Actualmente, supervisa dos nuevas tesis. Fue adjunto del área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEL) de la Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva (ANEP) desde 2009 a 2011 y desde 2012 a febrero de 2016 fue el Coordinador de IEL de la ANEP. En 2018 fue coordinador del área de Evaluación Eléctrica, Electrónica y Automática de la ANECA. De julio de 2018 a enero de 2023 ha sido coordinador del área de Electricidad, Electrónica y Automática (IEA) de la Agencia Española de Investigaciones Estatales (AEI). Desde noviembre de 2021 es miembro del comité de evaluación de titulaciones de Unibasq. También ha colaborado de forma asidua en evaluaciones para las agencias de la Comunidad de Madrid, Generalitat de Cataluña (AGAUR), Castilla y León (ACSUCYL) y Fundación BBVA.

Indicadores generales de calidad:

* SEXENIOS DE INVESTIGACIÓN: 4 (Ratio 1) - fecha último sexenio 31/12/2017 .

* TESIS DIRIGIDAS EN LOS ÚLTIMOS 10 AÑOS: 4

Las siguiente métricas han sido obtenidas en el Web of Science Core Collection:

* TOTAL ARTÍCULOS COMO AUTOR (REVISTAS JCR Y CONGRESOS SCI):

Total Artículos: 120

Citas totales: 1519

Citas medias por artículo: 12,66

Citas medias por año: 63,21

Índice h: 21

Fecha de actualización: 09/11/2022



Indicadores generales de calidad de la producción científica

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

* SEXENIOS DE INVESTIGACIÓN: 4 (Ratio 1) - fecha último sexenio 31/12/2017 .

* TESIS DIRIGIDAS EN LOS ÚLTIMOS 10 AÑOS: 4

Las siguiente métricas han sido obtenidas en el Web of Science Core Collection:

* TOTAL ARTÍCULOS COMO AUTOR (REVISTAS JCR Y CONGRESOS SCI):

Total Artículos: 120

Citas totales: 1519

Citas medias por artículo: 12,66

Citas medias por año: 63,21

Índice h: 21

Fecha de actualización: 09/11/2022

Fernando Torres Medina

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

Situación profesional actual

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

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

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

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



Régimen de dedicación: Tiempo completo

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



Formación académica recibida

Titulación universitaria

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

Titulación universitaria: Titulado Superior

Nombre del título: Ingeniería Industrial

Entidad de titulación: Universidad Politécnica de Madrid

Fecha de titulación: 01/11/1991

Doctorados

Programa de doctorado: Doctor Ingeniero Industrial

Entidad de titulación: Universidad Politécnica de Madrid

Fecha de titulación: 10/10/1995

Fecha de mención: 10/10/1995

Título de la tesis: Arquitectura Paralela para el Procesado de Imágenes de Alta Resolución. Aplicación a la Inspección de Impresiones en Tiempo Real

Director/a de tesis: Rafael Aracil Santonja

Codirector/a de tesis: José María Sebastián y Zúñiga

Calificación obtenida: Apto Cum Laude por Unanimidad

Conocimiento de idiomas

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

Actividad docente

Formación académica impartida

- Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: 33737 PROYECTOS DE SISTEMAS ROBÓTICOS
Titulación universitaria: GRADO EN INGENIERÍA ROBÓTICA
Frecuencia de la actividad: 1
Fecha de inicio: 2019
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad



Ciudad entidad realización: Alicante, España

Idioma de la asignatura: Español

2 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: 33738 PRÁCTICAS EXTERNAS

Titulación universitaria: GRADO EN INGENIERÍA ROBÓTICA

Frecuencia de la actividad: 3

Fecha de inicio: 2019

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 6

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, España

Idioma de la asignatura: Español

3 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: 33710 INICIACIÓN A LA INGENIERÍA ROBÓTICA

Titulación universitaria: GRADO EN INGENIERÍA ROBÓTICA

Frecuencia de la actividad: 7

Fecha de inicio: 2016

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 6

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, España

Idioma de la asignatura: Español

4 Tipo de docencia: Docencia no oficial

Nombre de la asignatura/curso: PROGRAMA DE FORMACION E INVESTIGACION DOCENTE EN REDES 2002:"LABORATORIOS VIRTUALES REMOTOS PARA EL APRENDIZAJE PRACTICO DE ASIGNATURAS DE INGENIERIA"

Titulación universitaria: PROGRAMA DE FORMACION E INVESTIGACION DOCENTE EN REDES 2002:"LABORATORIOS VIRTUALES REMOTOS PARA EL APRENDIZAJE PRACTICO DE ASIGNATURAS DE INGENIERIA"

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

5 Tipo de docencia: Docencia no oficial

Nombre de la asignatura/curso: GENERACION DE VIDEOTUTORIALES

Titulación universitaria: GENERACION DE VIDEOTUTORIALES

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, España

Idioma de la asignatura: Español

6 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: ANÁLISIS Y RECONOCIMIENTO DE PATRONES

Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

**7 Tipo de docencia:** Docencia oficial**Nombre de la asignatura/curso:** APLICACIÓN DE LAS NUEVAS TECNOLOGÍAS EN LA DOCENCIA A DISTANCIA DE ASIGNATURAS DE INGENIERÍA**Titulación universitaria:** DOCTORADO EN FÍSICA, INGENIERÍA DE SISTEMAS Y TEORÍA DE LA SEÑAL**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos**Nº de horas/créditos ECTS:** 12**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Idioma de la asignatura:** Español**8 Tipo de docencia:** Docencia oficial**Nombre de la asignatura/curso:** APRENDIZAJE AUTOMÁTICO Y DATA MINING**Titulación universitaria:** DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos**Nº de horas/créditos ECTS:** 3**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Idioma de la asignatura:** Español**9 Tipo de docencia:** Docencia oficial**Nombre de la asignatura/curso:** AUTOMATIZACIÓN**Titulación universitaria:** Ingeniería Técnica en Informática de Gestión - plan 2001**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos**Nº de horas/créditos ECTS:** 6**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Idioma de la asignatura:** Español**10 Tipo de docencia:** Docencia oficial**Nombre de la asignatura/curso:** AUTOMATIZACIÓN**Titulación universitaria:** Ingeniería Técnica en Informática de Sistemas - plan 2001**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos**Nº de horas/créditos ECTS:** 6**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Idioma de la asignatura:** Español**11 Tipo de docencia:** Docencia oficial**Nombre de la asignatura/curso:** AUTOMATIZACIÓN**Titulación universitaria:** Ingeniería en Informática - plan 2001**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos**Nº de horas/créditos ECTS:** 6**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Idioma de la asignatura:** Español**12 Tipo de docencia:** Docencia oficial**Nombre de la asignatura/curso:** AUTOMATIZACIÓN AVANZADA DE PROCESOS**Titulación universitaria:** DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA**Tipo de horas/créditos ECTS:** Créditos



Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

13 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: AUTOMÁTICA INTELIGENTE

Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 12

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

14 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE ROBOTS

Titulación universitaria: DOCTORADO EN FÍSICA, INGENIERÍA DE SISTEMAS Y TEORÍA DE LA SEÑAL

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

15 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: CONTROL SENSORIAL DE ROBOTS

Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

16 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: IMAGEN Y VÍDEO POR COMPUTADOR

Titulación universitaria: GRADO EN INGENIERÍA MULTIMEDIA

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 6

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

17 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE VISIÓN

Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 12

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español



- 18** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: MECANISMOS, MÁQUINAS Y AUTOMATIZACIÓN
Titulación universitaria: MÁSTER UNIVERSITARIO EN PROFESORADO DE EDUCACIÓN SECUNDARIA
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,5
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 19** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: METODOLOGÍAS EN INVESTIGACIÓN TECNOLÓGICA Y CIENTÍFICA
Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 20** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: PROCESAMIENTO DE IMÁGENES
Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 21** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: PRÁCTICAS EXTERNAS II
Titulación universitaria: GRADO EN INGENIERÍA MULTIMEDIA
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 22** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: ROBOTS Y SISTEMAS SENSORIALES
Titulación universitaria: Ingeniería Técnica en Informática de Gestión - plan 2001
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 23** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: ROBOTS Y SISTEMAS SENSORIALES
Titulación universitaria: Ingeniería Técnica en Informática de Sistemas - plan 2001
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad



Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

24 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: ROBOTS Y SISTEMAS SENSORIALES

Titulación universitaria: Ingeniería en Informática - plan 2001

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 6

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

25 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: ROBÓTICA APLICADA

Titulación universitaria: DOCTORADO EN FÍSICA, INGENIERÍA DE SISTEMAS Y TEORÍA DE LA SEÑAL

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

26 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: ROBÓTICA AVANZADA

Titulación universitaria: DOCTORADO EN FÍSICA, INGENIERÍA DE SISTEMAS Y TEORÍA DE LA SEÑAL

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 12

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

27 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: ROBÓTICA BÁSICA

Titulación universitaria: DOCTORADO EN FÍSICA, INGENIERÍA DE SISTEMAS Y TEORÍA DE LA SEÑAL

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

28 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: ROBÓTICA COOPERATIVA

Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

29 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: ROBÓTICA INTELIGENTE

Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA



Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

30 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: ROBÓTICA PARALELA

Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

31 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: SISTEMAS DE PERCEPCIÓN

Titulación universitaria: MÁSTER UNIVERSITARIO EN AUTOMÁTICA Y ROBÓTICA

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 6

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

32 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: SISTEMAS DE TIEMPO REAL

Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

33 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: SISTEMAS DE TRANSPORTE DE DATOS

Titulación universitaria: Ingeniería en Informática - plan 2001

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 6

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

34 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: SISTEMAS EN TIEMPO REAL

Titulación universitaria: DOCTORADO EN FÍSICA, INGENIERÍA DE SISTEMAS Y TEORÍA DE LA SEÑAL

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español



- 35** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SISTEMAS INFORMATICOS
Titulación universitaria: Ingeniería en Informática - plan 1993
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 15
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 36** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SISTEMAS INFORMÁTICOS
Titulación universitaria: Ingeniería en Informática - plan 2001
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 15
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 37** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SISTEMAS ROBÓTICOS
Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 12
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 38** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: TECNOL. Y CONTROL DE ROBOTS Y SIST. SENS
Titulación universitaria: Ingeniería Técnica en Informática de Gestión - plan 1993
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 39** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: TECNOL. Y CONTROL DE ROBOTS Y SIST. SENS
Titulación universitaria: Ingeniería Técnica en Informática de Sistemas - plan 1993
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 40** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: TECNOL. Y CONTROL DE ROBOTS Y SIST. SENS
Titulación universitaria: Ingeniería en Informática - plan 1993
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad



Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

41 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: TELEOPERACIÓN: APLICACIONES EN MEDICINA

Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

42 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: TRABAJO FIN DE GRADO

Titulación universitaria: GRADO EN INGENIERÍA MULTIMEDIA

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 12

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

43 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: TRABAJO FIN DE MÁSTER

Titulación universitaria: MÁSTER UNIVERSITARIO EN AUTOMÁTICA Y ROBÓTICA

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 12

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

44 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: TÉCNICAS DE OBTENCIÓN Y PROCESAMIENTO DIGITAL DE IMÁGENES MÉDICAS

Titulación universitaria: DOCTORADO EN FÍSICA, INGENIERÍA DE SISTEMAS Y TEORÍA DE LA SEÑAL

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 4

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español

45 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: VISIÓN POR COMPUTADOR: MORFOLOGÍA

Titulación universitaria: DOCTORADO EN FÍSICA, INGENIERÍA DE SISTEMAS Y TEORÍA DE LA SEÑAL

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Idioma de la asignatura: Español



- 46** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: VISIÓN POR COMPUTADOR 3D
Titulación universitaria: DOCTORADO EN FÍSICA, INGENIERÍA DE SISTEMAS Y TEORÍA DE LA SEÑAL
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 47** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: VISIÓN POR COMPUTADOR 3D
Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 48** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: VISIÓN POR COMPUTADOR AVANZADA
Titulación universitaria: DOCTORADO EN FÍSICA, INGENIERÍA DE SISTEMAS Y TEORÍA DE LA SEÑAL
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 12
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 49** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: VISIÓN POR COMPUTADOR: COLOR
Titulación universitaria: DOCTORADO EN INTERUNIVERSITARI EN AUTOMÀTICA I ROBÒTICA
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 50** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: VISIÓN POR COMPUTADOR:FUNDAMENTOS
Titulación universitaria: DOCTORADO EN FÍSICA, INGENIERÍA DE SISTEMAS Y TEORÍA DE LA SEÑAL
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Idioma de la asignatura: Español
- 51** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: PRÁCTICAS EXTERNAS
Titulación universitaria: MÁSTER UNIVERSITARIO EN AUTOMÁTICA Y ROBÓTICA
Frecuencia de la actividad: 1
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6



Entidad de realización: Universidad de Alicante
Ciudad entidad realización: Alicante, España
Idioma de la asignatura: Español

Tipo de entidad: Universidad

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1 Título del trabajo:** NAVEGACIÓN AUTÓNOMA BASADA EN MAPAS PÚBLICOS GEO-REFERENCIADOS
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: Miguel Ángel Muñoz Bañón
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 07/12/2022
Doctorado Europeo: Si
- 2 Título del trabajo:** DESARROLLO DE UN SISTEMA COMPLETO DE NAVEGACIÓN AUTÓNOMA BASADO EN GNSS Y LIDAR PARA ROBOTS TERRESTRES QUE OPERAN EN ENTORNOS DINÁMICOS Y NO ESTRUCTURADOS
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: Iván del Pino Bastida
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 02/09/2021
Doctorado Europeo: No
- 3 Título del trabajo:** CONTROL Y RECONOCIMIENTO TÁCTIL APLICADO EN TAREAS DE MANIPULACIÓN DE OBJETOS DEFORMABLES
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: Delgado Rodríguez, Ángel
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 27/09/2017
Doctorado Europeo: Si **Fecha de mención:** 27/09/2017
- 4 Título del trabajo:** RECONOCIMIENTO GEOMÉTRICO DE OBJETOS 3D Y DETECCIÓN DE DEFORMACIONES EN MANIPULACIÓN ROBÓTICA
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: Mateo Agulló, Carlos Manuel
Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.
Fecha de defensa: 03/07/2017
Doctorado Europeo: Si **Fecha de mención:** 03/07/2017
- 5 Título del trabajo:** SAFE HUMAN-ROBOT INTERACTION BASED ON MULTI-SENSOR FUSION AND DEXTEROUS MANIPULATION PLANNING
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad



Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Alumno/a: CORRALES RAMON, JUAN ANTONIO

Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.

Fecha de defensa: 21/07/2011

Fecha de mención: 21/07/2011

6 Título del trabajo: CONTROL VISUAL-FUERZA ADAPTATIVO PARA SEGUIMIENTO DE TRAYECTORIAS EN TAREAS COOPERATIVAS ROBÓTICAS

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Alumno/a: GARCIA GOMEZ, GABRIEL JESUS

Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.

Fecha de defensa: 25/03/2010

Fecha de mención: 25/03/2010

7 Título del trabajo: APORTACIONES AL APRENDIZAJE CONSTRUCTIVO Y COLABORATIVO EN INTERNET. APLICACIÓN A LABORATORIOS VIRTUALES Y REMOTOS DE ROBÓTICA INDUSTRIAL

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Alumno/a: JARA BRAVO, CARLOS ALBERTO

Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.

Fecha de defensa: 22/01/2010

Fecha de mención: 22/01/2010

8 Título del trabajo: ESTRATEGIAS PARA IDENTIFICAR OCLUSIONES Y PLANIFICACIÓN MONOCULAR PARA UNA MEJORA DE LA PERCEPCIÓN VISUAL DE LA ESCENA

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Alumno/a: GIL VAZQUEZ, PABLO

Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.

Fecha de defensa: 17/04/2008

Fecha de mención: 17/04/2008

9 Título del trabajo: MANIPULACIÓN COOPERATIVA ROBOT-ROBOT Y HUMANO-ROBOT. APLICACIÓN A SISTEMAS FLEXIBLES DE DESENSAMBLADO AUTOMÁTICO.

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Alumno/a: DÍAZ , CAROLINA SOLEDAD

Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.

Fecha de defensa: 11/10/2007

Fecha de mención: 11/10/2007

10 Título del trabajo: CONTROL VISUAL 2D INDIRECTO PARA EL SEGUIMIENTO INTEMPORAL DE TRAYECTORIAS Y SU APLICACIÓN A ESTRATEGIAS DE CONTROL VISUAL-FUERZA EN MANIPULADORES

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España



Alumno/a: POMARES BAEZA, JORGE

Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.

Fecha de defensa: 07/05/2004

Fecha de mención: 07/05/2004

- 11 Título del trabajo:** DESENSAMBLADO AUTOMÁTICO NO DESTRUCTIVO PARA LA REUTILIZACIÓN DE COMPONENTES. APLICACIÓN AL DESENSAMBLADO DE PC'S

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Alumno/a: PUENTE MENDEZ, SANTIAGO

Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.

Fecha de defensa: 16/12/2002

Fecha de mención: 16/12/2002

- 12 Título del trabajo:** PROCESAMIENTO MORFOLÓGICO DE IMÁGENES EN COLOR. APLICACIÓN A LA RECONSTRUCCIÓN GEODÉSICA.

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Alumno/a: ORTIZ ZAMORA, JAVIER

Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.

Fecha de defensa: 23/07/2002

Fecha de mención: 23/07/2002

- 13 Título del trabajo:** EXTENSIÓN DE TÉCNICAS DE PLANIFICACIÓN ESPACIO-TEMPORAL A SISTEMAS DE VISIÓN POR COMPUTADOR

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Alumno/a: CANDELAS HERIAS, FRANCISCO ANDRES

Calificación obtenida: EXCEL. CUM-LAUDE UNANIM.

Fecha de defensa: 16/11/2001

Fecha de mención: 16/11/2001

Participación en proyectos de innovación docente

- 1 Título del proyecto:** Red de seguimiento y mejora de la calidad del grado en Ingeniería Robótica

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Miembro de equipo

Aportación al proyecto: Revisar, analizar y coordinar los contenidos y metodologías docentes de las distintas asignaturas de todos los cursos del grado de Ingeniería Robótica con un doble objetivo: coordinar los contenidos para detectar posibles problemas a subsanar y verificar la implantación correcta del plan de estudios.

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): Santiago Timoteo Puente méndez

Nº de participantes: 19

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio-fin: 24/10/2019 - 24/10/2020

Duración: 12 meses

- 2 Título del proyecto:** Red de Coordinación y Evaluación del Grado de Ingeniería Robótica (Red CEGIR)
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Coordinador
Aportación al proyecto: Revisar, analizar y coordinar los contenidos y metodologías docentes de las distintas asignaturas de todos los cursos del grado de Ingeniería Robótica con un doble objetivo: coordinar los contenidos para detectar posibles problemas a subsanar y verificar la implantación correcta del plan de estudios.
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de participantes: 18
Importe concedido: 1.000 €
Entidad financiadora: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de finalización: 24/10/2019
Duración: 12 meses
- 3 Título del proyecto:** Red de Coordinación y Evaluación del Grado de Ingeniería Robótica (Red CEGIR)
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Coordinador
Aportación al proyecto: Revisar, analizar y coordinar los contenidos y metodologías docentes de las distintas asignaturas de todos los cursos del grado de Ingeniería Robótica con un doble objetivo: coordinar los contenidos para detectar posibles problemas a subsanar y verificar la implantación correcta del plan de estudios.
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de participantes: 19
Entidad financiadora: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de finalización: 17/10/2018
Duración: 12 meses
- 4 Título del proyecto:** Coordinación y evaluación de la implantación del primer curso del grado de Ingeniería Robótica
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Otros
Aportación al proyecto: Revisar, analizar y coordinar los contenidos y metodologías docentes de las distintas asignaturas del 1º curso del grado de Ingeniería Robótica con un doble objetivo: coordinar los contenidos para detectar posibles problemas a subsanar y verificar la implantación correcta del plan de estudios.
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): MIGUEL ANGEL CAZORLA QUEVEDO
Nº de participantes: 13
Entidad financiadora: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de finalización: 12/12/2017
Duración: 12 meses
- 5 Título del proyecto:** Coordinación y evaluación de la implantación del segundo curso de Ingeniería Robótica
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Otros
Aportación al proyecto: Revisar, analizar y coordinar los contenidos y metodologías docentes de las distintas asignaturas del segundo curso del grado de Ingeniería Robótica con un doble objetivo: coordinar los contenidos para detectar posibles problemas a subsanar y verificar la implantación correcta del plan de estudios.
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): DAVID GARCIA GARCIA
Nº de participantes: 12
Entidad financiadora: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de finalización: 12/12/2017
Duración: 12 meses



- 6 Título del proyecto:** Diseño de un sistema de autoevaluación de la calidad docente aplicado al Máster Universitario en Automática y Robótica
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Otros
Aportación al proyecto: En esta red se trabajará en la aplicación al Máster Universitario en Automática y Robótica del sistema de garantía de calidad de la Escuela Politécnica Superior. Asimismo, se trabajará en la definición de sistemas para la evaluación de la calidad propios del máster y en coordinación con los definidos en la escuela politécnica. Estos aspectos se han recogido en el plan de acciones de mejora definidos en el máster para el próximo curso. En dicho plan se ha apreciado una carencia significativa en lo relacionado con la recogida y análisis de información por parte de algunos colectivos involucrados como egresados, profesores y empleadores. Así, la red docente que se plantea pretende solucionar esta carencia definiendo los métodos de recogida y análisis de información relacionada con el máster, así como establecer nuevas acciones de mejora en base a dicha información.
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): GABRIEL JESUS GARCIA GOMEZ
Nº de participantes: 17
Entidad financiadora: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de finalización: 12/12/2017
Duración: 12 meses
- 7 Título del proyecto:** Coordinación y evaluación de la implantación del primer curso del grado de Ingeniería Robótica
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Otros
Aportación al proyecto: Revisar, analizar y coordinar los contenidos y metodologías docentes de las distintas asignaturas del 1º curso del grado de Ingeniería Robótica con un doble objetivo: coordinar los contenidos para detectar posibles problemas a subsanar y verificar la implantación correcta del plan de estudios.
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): MIGUEL ANGEL CAZORLA QUEVEDO
Nº de participantes: 13
Importe concedido: 1.500 €
Entidad financiadora: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de finalización: 30/09/2017
Duración: 12 meses
- 8 Título del proyecto:** Coordinación y evaluación de la implantación del segundo curso de Ingeniería Robótica
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Otros
Aportación al proyecto: Revisar, analizar y coordinar los contenidos y metodologías docentes de las distintas asignaturas del segundo curso del grado de Ingeniería Robótica con un doble objetivo: coordinar los contenidos para detectar posibles problemas a subsanar y verificar la implantación correcta del plan de estudios.
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): DAVID GARCIA GARCIA
Nº de participantes: 12
Importe concedido: 1.500 €
Entidad financiadora: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de finalización: 30/09/2017
Duración: 12 meses
- 9 Título del proyecto:** Diseño de un sistema de autoevaluación de la calidad docente aplicado al Máster Universitario en Automática y Robótica
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Otros
Aportación al proyecto: En esta red se trabajará en la aplicación al Máster Universitario en Automática y Robótica del sistema de garantía de calidad de la Escuela Politécnica Superior. Asimismo, se trabajará en la definición de sistemas para la evaluación de la calidad propios del máster y en coordinación con los definidos en

la escuela politécnica. Estos aspectos se han recogido en el plan de acciones de mejora definidos en el máster para el próximo curso. En dicho plan se ha apreciado una carencia significativa en lo relacionado con la recogida y análisis de información por parte de algunos colectivos involucrados como egresados, profesores y empleadores. Así, la red docente que se plantea pretende solucionar esta carencia definiendo los métodos de recogida y análisis de información relacionada con el máster, así como establecer nuevas acciones de mejora en base a dicha información.

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): GABRIEL JESUS GARCIA GOMEZ

Nº de participantes: 17

Importe concedido: 2.300 €

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 30/09/2017

Duración: 12 meses

10 Título del proyecto: APRENDIZAJE E INVESTIGACION EN VISION POR COMPUTADOR: UN ENFOQUE METODOLOGICO INTEGRAL

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Otros

Aportación al proyecto: Tradicionalmente, la visión por computador y el procesamiento de imagen que se enseña en las universidades se basa en libros de textos, apuntes y ejercicios prácticos, siendo este enfoque poco eficaz cuando se busca satisfacer objetivos más cognitivos que implican un pensamiento crítico por parte del alumno. Es decir, el alumno debe ser capaz de desarrollar habilidades y verse motivado para resolver problemas prácticos y reales, como parte de enseñar al alumno a investigar y documentarse para obtener la mejor solución a un problema dado. Además, para medir el aprendizaje adquirido en la red se pretende conocer los antecedentes de los estudiantes y el conocimiento previo adquirido a principio de curso y compararlo con el obtenido a final de curso.

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): PABLO GIL VAZQUEZ

Nº de participantes: 7

Importe concedido: 2.300 €

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 25/02/2017

Duración: 12 meses

11 Título del proyecto: Coordinación y evaluación de la implantación del primer curso de Ingeniería Robótica

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Otros

Aportación al proyecto: Revisar, analizar y coordinar los contenidos y metodologías docentes de las distintas asignaturas del 1º curso del grado de Ingeniería Robótica con un doble objetivo: coordinar los contenidos para detectar posibles problemas a subsanar y verificar la implantación correcta del plan de estudios.

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): MIGUEL ANGEL CAZORLA QUEVEDO

Nº de participantes: 12

Importe concedido: 1.800 €

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 25/02/2017

Duración: 12 meses

12 Título del proyecto: Coordinación, seguimiento y gestión de calidad del Máster Universitario en Automática y Robótica

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Otros

Aportación al proyecto: Red para el seguimiento y aplicación del sistema interno de garantía de calidad de la EPS al máster universitario en automática y robótica. Además se elaborará toda la documentación requerida para la reacreditación del título.

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado



Nombre del investigador/a principal (IP): JORGE POMARES BAEZA

Nº de participantes: 8

Importe concedido: 2.400 €

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 03/12/2015

Duración: 12 meses

13 Título del proyecto: Evaluación de la implantación transversal de 3º del grado en Ingeniería Multimedia

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Otros

Aportación al proyecto: Durante el próximo curso tendrá lugar la evaluación de la titulación. De cara a preparar esa evaluación se pide esta red, para coordinar todo ese proceso.

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): JOSE MANUEL IÑESTA QUEREDA

Nº de participantes: 12

Importe concedido: 3.000 €

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 03/12/2015

Duración: 12 meses

14 Título del proyecto: Diseño, desarrollo y programación de un robot modular para la enseñanza en el grado de Ingeniería Informática y en el Máster en Automática y Robótica

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Otros

Aportación al proyecto: Este trabajo presenta el diseño, construcción y programación de un robot modular para el desarrollo tanto de competencias genéricas como específicas, en las enseñanzas de electrónica, control y programación del nuevo grado de Ingeniería Informática y del Master de Automática y Robótica de la Escuela Politécnica Superior de la Universidad de Alicante. En este trabajo se exponen los diferentes módulos propuestos en el robot, así como los objetivos de aprendizaje para cada uno de ellos.

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): CARLOS ALBERTO JARA BRAVO

Nº de participantes: 7

Importe concedido: 1.400 €

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 02/12/2014

Duración: 12 meses

15 Título del proyecto: ESTUDIO Y PLANIFICACIÓN DE CONTENIDOS, MATERIALES Y METODOLOGÍAS DOCENTES SEGÚN EL EEES: 3º CURSO DE INGENIERÍA MULTIMEDIA

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Otros

Aportación al proyecto: Coordinar los contenidos entre las asignaturas del curso así como con los cursos anteriores para garantizar el óptimo desarrollo de los estudios de la titulación y asegurar la adquisición de las competencias.

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): JOSE MANUEL IÑESTA QUEREDA

Nº de participantes: 9

Importe concedido: 3.000 €

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 02/12/2014

Duración: 12 meses

16 Título del proyecto: Estudio y planificación de contenidos, materiales y metodologías docentes según el EEES: Tercer Curso de Ingeniería Multimedia

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Otros



Aportación al proyecto: Preparación y coordinación de las asignaturas para el desarrollo del aprendizaje basado en proyectos. Elaboración de las fichas de las asignaturas y ajustes de recursos disponibles y laboratorios

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): SANTIAGO MELIA BEIGBEDER

Nº de participantes: 12

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 01/02/2014

Duración: 12 meses

17 Título del proyecto: Máster Universitario en Automática y Robótica: red docente para la elaboración de metodologías y laboratorios virtuales remotos

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Otros

Aportación al proyecto: Red docente del Máster oficial en automática y robótica de la universidad de Alicante en la que se desarrollarán materiales, metodologías y laboratorios virtuales remotos para la mejora de las competencias del alumnado

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): JORGE POMARES BAEZA

Nº de participantes: 9

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 01/02/2014

Duración: 12 meses

18 Título del proyecto: Control y automatización en el EEES. Tecnologías de docencia virtual y autoaprendizaje.

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Otros

Aportación al proyecto: Se pretende realizar la planificación y desarrollo de un entorno interactivo con el cual el alumno pueda implementar técnicas de control y automatización desde sus casas como si estuvieran en la industria. El entorno comprobará fallos y guiará al alumno para facilitar el autoaprendizaje. Se pretende que el proceso de aprendizaje sea tutorizado por el profesor. Todo ello integrado y adaptado al EEES. Finalmente se hará un estudio acerca del impacto de su utilización en la mejora de la docencia.

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): JORGE POMARES BAEZA

Nº de participantes: 5

Importe concedido: 1.275 €

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 23/12/2012

Duración: 12 meses

19 Título del proyecto: Red de coordinación en la implementación de tercero de Grado en Ingeniería Multimedia de la Escuela Politécnica Superior.

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Otros

Aportación al proyecto: Preparación y coordinación de las asignaturas para el desarrollo del aprendizaje basado en proyectos

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): PEDRO AGUSTIN PERNIAS PECO

Nº de participantes: 12

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 23/12/2012

Duración: 12 meses

20 Título del proyecto: Recursos web y multimedia para la docencia de asignaturas de Robótica y Control Automático

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Otros

Aportación al proyecto: El objetivo de esta investigación docente engloba la generación de recursos web y multimedia. Para ello se realizarán materiales que se ponen a disposición de los alumnos en una web. Dentro de los materiales disponibles se incluyen videos de las clases, de manera que los alumnos pueden volver a ver una clase a la que hayan asistido. Se ha seleccionado el uso de una web para utilizar un gestor de contenidos que permita de manera factible, fácil y rápida aumentar el tipo de recursos que se ponen a disposición de los alumnos, así como, para evitar limitaciones de archivos impuestas por otras plataformas. De esta manera, el presente proyecto plantea la realización, para las asignaturas ¿Sistemas de Control Automático¿ y ¿Robótica¿ del Master Universitario en Automática y Robótica, de una web con materiales, donde se incluya las transparencias de clase, información sobre las prácticas, manuales, enlaces, y también videos de cada una de las clases de teoría que se llevan a cabo

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): SANTIAGO TIMOTEO PUENTE MENDEZ

Nº de participantes: 5

Importe concedido: 1.800 €

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 08/10/2011

Duración: 12 meses

21 Título del proyecto: Sistema interactivo de aprendizaje autónomo y autoevaluación dentro del marco del EEES para la asignatura Redes de Ingeniería Informática.

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Otros

Aportación al proyecto: En redes docentes anteriores el profesorado solicitante ha elaborado materiales teóricos y prácticos de la asignatura publicados en moodle. Sin embargo, para conseguir un aprendizaje autónomo por parte del alumno es necesario incluir ciertos aspectos como mayor interactividad profesor-alumno, sistemas de autoevaluación, ejercicios y problemas interactivos, etc. Este es el objetivo de la red que se concreta en: *Añadir contenidos de interacción profesor-alumno a los enunciados prácticos así como cuestiones y ejercicios autoevaluables para mejorar el aprendizaje. *Desarrollar e integrar laboratorios virtuales remotos para facilitar el aprendizaje autónomo así como entornos de educación colaborativa con el objetivo de mejorar la comunicación profesor-alumno. *Desarrollar un sistema de autoevaluación que permita al alumnado comprobar si ha sido capaz de asimilar los conocimientos y a la vez realimentar al docente para determinar si el alumnado está adquiriendo las competencias.

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): JORGE POMARES BAEZA

Nº de participantes: 9

Importe concedido: 3.000 €

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 04/11/2010

Duración: 12 meses

22 Título del proyecto: Metodología de autoevaluación para las asignaturas de Redes y su implantación en la plataforma tecnológica de aprendizaje MOODLE

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Otros

Aportación al proyecto: Elaborar unos primeros apuntes guía para la parte de teoría de la asignatura que permitan en un futuro aplicar una enseñanza basada en el autoaprendizaje. Estos apuntes serán guías completas de conceptos teóricos bien documentados, que aportarán nivel de detalle a las transparencias esquemáticas de conceptos teóricos que ya se facilitaban a los alumnos. Además, en un futuro, en estos apuntes se incluirán ejercicios para facilitar el autoaprendizaje, así como sistemas de autoevaluación. Completar las memorias de prácticas, de modo que permitan al alumno realizar un aprendizaje que se acerque a un autoaprendizaje. De modo que éste requiera la menor ayuda posible, sin necesidad de apoyarse en las explicaciones del profesor.

Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado

Nombre del investigador/a principal (IP): PABLO GIL VAZQUEZ

Nº de participantes: 10

Importe concedido: 3.300 €

Entidad financiadora: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

**Fecha de finalización:** 15/02/2010**Duración:** 12 meses

- 23** **Título del proyecto:** Red de desarrollo y diseño curricular en la titulación de Grado en Informática
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Otros
Aportación al proyecto: De confeccionar un borrador de los planes de estudio surge la petición de esta red, que pretende, continuando en el punto donde se quedó el trabajo del curso anterior, crear antes del año 2010 los planes de estudio de la demandada titulación de Grado en Ingeniería Informática.
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): ROSANA SATORRE CUERDA
Nº de participantes: 21
Importe concedido: 4.200 €
Entidad financiadora: Universidad de Alicante
Fecha de finalización: 15/02/2010
Tipo de entidad: Universidad
Duración: 12 meses
- 24** **Título del proyecto:** Aplicación de un modelo curricular conforme al EEES en asignaturas de Control Automático en Ingenierías en Informática
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Otros
Aportación al proyecto: Diseñar una guía docente para la asignatura, con una planificación acorde a su relevancia en las carreras de Informática. Evaluar la aplicación de algunas actividades y metodologías que se puedan considerar dentro de la guía docente, para conocer su efecto en los alumnos de una asignatura de la temática del Control Automático en carreras de Informática. Aplicar algunos aspectos de las TIC a la asignatura, como pueden ser los laboratorios virtuales o un sistema para enseñanza colaborativa.
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): FRANCISCO ANDRES CANDELAS HERIAS
Nº de participantes: 6
Importe concedido: 2.100 €
Entidad financiadora: Universidad de Alicante
Fecha de finalización: 30/07/2007
Tipo de entidad: Universidad
Duración: 12 meses
- 25** **Título del proyecto:** Investigación sobre la incorporación de técnicas multimedia y tecnologías web a la Educación colaborativa
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Coordinador
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de participantes: 4
Importe concedido: 1.500 €
Entidad financiadora: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad
- 26** **Título del proyecto:** Laboratorios Virtuales Remotos para el Aprendizaje práctico de asignaturas de Ingeniería II
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Coordinador
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de participantes: 8
Importe concedido: 2.700 €
Entidad financiadora: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad



- 27** **Título del proyecto:** Laboratorios virtuales remotos para el aprendizaje práctico de asignaturas de Ingeniería
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Coordinador
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de participantes: 8
Importe concedido: 2.104 €
Entidad financiadora: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
- 28** **Título del proyecto:** Sistema Europeo de créditos en titulaciones de informática: Sistemas de Transporte de Datos
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Tipo de participación: Otros
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): JORGE POMARES BAEZA
Nº de participantes: 4
Importe concedido: 1.500 €
Entidad financiadora: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad

Premios de innovación docente recibidos

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

Experiencia científica y tecnológica

Grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

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

Actividad científica o tecnológica

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

- 1** **Nombre del proyecto:** Robots móviles autónomos para recogida selectiva de residuos domésticos en exteriores (PID2021-122685OB-I00)
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco Andrés Candelas Herías; Santiago Timoteo Puente Méndez
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Ciencia e Innovación. Investigación **Tipo de entidad:** PIna Nacional I+D+I
Ciudad entidad financiadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de inicio-fin: 01/09/2022 - 31/08/2025
Cuantía total: 145.200 €
- 2** **Nombre del proyecto:** HACIA UNA MAYOR INTEGRACIÓN DE ROBOTS INTELIGENTES EN LA SOCIEDAD: NAVEGAR, RECONOCER Y MANIPULAR (PROMETEO/2021/075)
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche-Universidad de Alicante
Ciudad entidad realización: Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Óscar Reinoso García
Nº de investigadores/as: 10
Entidad/es financiadora/s: Generalitat Valenciana **Tipo de entidad:** Ayudas GVA
Ciudad entidad financiadora: Valencia, Comunidad Valenciana, España
Fecha de inicio-fin: 01/01/2021 - 31/12/2024
Cuantía total: 588.353,01 €
- 3** **Nombre del proyecto:** Técnicas de aprendizaje no supervisado para la detección de landmarks aplicadas a la navegación autónoma (ACIF/2019/088)
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Miguel Angel Muñoz Bañón
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Generalitat Valenciana **Tipo de entidad:** Ayudas GVA
Ciudad entidad financiadora: Valencia, Comunidad Valenciana, España
Fecha de inicio-fin: 01/09/2019 - 31/08/2022
Cuantía total: 66.578,4 €
- 4** **Nombre del proyecto:** Automática, robótica y visión artificial (VIGROB020-013)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA



Nº de investigadores/as: 12

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio-fin: 01/01/2021 - 31/12/2021

Duración: 1 año

Cuantía total: 1.736 €

5 Nombre del proyecto: Ayuda por difusión de resultados de investigación por grupo investigación (UADIF 20-141)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 12

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio-fin: 01/01/2021 - 31/12/2021

Duración: 1 año

Cuantía total: 725 €

6 Nombre del proyecto: Manipulación Móvil para Entornos Exteriores no Estructurados (RTI2018-094279-B-I00)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco Andrés Candelas Herías; Santiago Timoteo Puente Méndez

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia e Innovación. Investigación

Tipo de entidad: Plna Nacional I+D+I

Ciudad entidad financiadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Fecha de inicio-fin: 01/01/2019 - 31/12/2021

Cuantía total: 114.950 €

7 Nombre del proyecto: ROBOTICA MOVIL COLABORATIVA DE OBJETOS DEFORMABLES EN APLICACIONES INDUSTRIALES (CoMMandia) (SOE2/PI/F0638)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

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

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

EUROPEAN COMMISSION

Tipo de entidad: Comisión Europea

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

Duración: 3 años - 11 meses

Cuantía total: 169.376,15 €

8 Nombre del proyecto: Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013/19)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:



Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

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

Duración: 1 año

Cuantía total: 1.650 €

- 9** **Nombre del proyecto:** Ayuda por difusión de resultados de investigación por grupo investigación (UADIF 19-143)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

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

Duración: 1 año

Cuantía total: 672 €

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

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

Ciudad entidad realización: Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

Generalitat Valenciana

Tipo de entidad: Ayudas GVA

Ciudad entidad financiadora: Valencia, Comunidad Valenciana, España

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

Cuantía total: 40.000 €

- 11** **Nombre del proyecto:** Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 9

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

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

Duración: 1 año

Cuantía total: 2.493 €

- 12** **Nombre del proyecto:** Ayuda por difusión de resultados de investigación por grupo investigación (UADIF18-78)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

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

Duración: 1 año

Cuantía total: 1.245 €



- 13** **Nombre del proyecto:** Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 12
Entidad/es financiadora/s:
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 01/01/2018 - 31/12/2018 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 3.337 €
- 14** **Nombre del proyecto:** Ayuda por difusión de resultados de investigación por grupo investigación (UADIF17-52)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 12
Entidad/es financiadora/s:
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 01/01/2018 - 31/12/2018 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 1.504 €
- 15** **Nombre del proyecto:** Human Intention Recognition for Human-Robot Interaction in Cooperation...
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: UNIVERSITE PIERRE ET MARIE CURIE (upmc) **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): CORRALES RAMON, JUAN ANTONIO
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
Conselleria de Educación, Formación y Empleo
Fecha de inicio-fin: 01/06/2013 - 31/08/2014
Cuantía total: 74.205,42 €
- 16** **Nombre del proyecto:** Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 13
Entidad/es financiadora/s:
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 01/01/2017 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 2.657 €
- 17** **Nombre del proyecto:** Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad



Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 14

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio: 01/01/2016

Duración: 1 año

Cuantía total: 2.655 €

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

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Economía y Competitividad

Fecha de inicio: 01/01/2016

Duración: 3 años

Cuantía total: 181.500 €

19 Nombre del proyecto: Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 13

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio: 01/01/2015

Duración: 1 año

Cuantía total: 1.985 €

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

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: BRAINSTORM

Tipo de entidad: Universidad

MULTIMEDIA S.L.; HISPASAT; INAER

HELICÓPTEROS SAU; MAHOU S.A.;

UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VALENCIA

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

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Economía y Competitividad

Fecha de inicio: 24/01/2014

Duración: 3 años - 11 meses

Cuantía total: 257.015,83 €

21 Nombre del proyecto: Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España



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

Nº de investigadores/as: 9

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio: 01/01/2014

Duración: 1 año

Cuantía total: 1.629 €

22 Nombre del proyecto: Contratación técnico de apoyo: Pérez Alepuz, Javier (AT14-04)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio: 01/01/2014

Duración: 2 años

Cuantía total: 12.191,63 €

23 Nombre del proyecto: Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 10

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio: 01/01/2013

Duración: 1 año

Cuantía total: 1.714 €

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

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Conselleria de Educación, Formación y Empleo

Fecha de inicio: 01/01/2013

Duración: 4 años

Cuantía total: 167.935 €

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

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 8

**Entidad/es financiadora/s:**

Ministerio de Economía y Competitividad

Fecha de inicio: 01/01/2013**Duración:** 3 años**Cuantía total:** 210.600 €

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

Grado de contribución: Investigador/a**Entidad de realización:** CETEM (C.T. DEL MUEBLE Y LA MADERA DE LA REGIÓN DE MURCIA; PROBOT AUTOMATION S.L.; TAPIZADOS ACOMODEL YECLA S.L.**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** JORGE POMARES BAEZA**Nº de investigadores/as:** 2**Entidad/es financiadora/s:**

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Ministerio de Economía y Competitividad

Fecha de inicio: 17/07/2012**Duración:** 2 años - 5 meses**Cuantía total:** 78.633,6 €

- 27** **Nombre del proyecto:** Automática, robótica y visión artificial

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 10**Entidad/es financiadora/s:**

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad**Fecha de inicio:** 01/01/2012**Duración:** 1 año**Cuantía total:** 2.787 €

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

Grado de contribución: Investigador/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** JORGE POMARES BAEZA**Nº de investigadores/as:** 5**Entidad/es financiadora/s:**

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Ministerio de Ciencia e Innovación

Tipo de entidad: Organismo, Otros**Fecha de inicio:** 01/01/2012**Duración:** 1 año**Cuantía total:** 12.100 €



- 29** **Nombre del proyecto:** Debatir sobre el estado de la Mecatrónica en el ITESM y posibilidades de cooperación tanto docente como investigadora. Así mismo durante su estancia realizará una charla sobre mecatrónica.(INVITADO: Jose Manuel Nieto Jalil) (M) (INV11-30)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 04/11/2011 **Duración:** 1 mes
Cuantía total: 1.800 €
- 30** **Nombre del proyecto:** Red de Educación con Nuevas Tecnologías en Automática (DPI2010-11055-E)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): REINOSO GARCIA, OSCAR
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha de inicio: 01/02/2011 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 12.000 €
- 31** **Nombre del proyecto:** Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 10
Entidad/es financiadora/s:
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 01/01/2011 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 3.497 €
- 32** **Nombre del proyecto:** Realizar reuniones con el investigador invitado con el objetivo de poner en común nuestras investigaciones. También, el investigador invitado impartirá seminarios de interés para el proyecto DPI (B) (INV10-31)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 24/10/2010
Cuantía total: 1.500 €



- 33** **Nombre del proyecto:** Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 11
Entidad/es financiadora/s:
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 01/01/2010 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 4.782 €
- 34** **Nombre del proyecto:** Metodología de autoevaluación para las asignaturas Redes y su implantación en la plataforma MOODLE
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): PABLO GIL VAZQUEZ
Nº de investigadores/as: 10
Entidad/es financiadora/s:
CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
EVALUACION NO DESTRUCTIVA
Instituto de Ciencias de la Educación - Universidad de Alicante
Fecha de inicio: 10/11/2009 **Duración:** 1 mes
Cuantía total: 3.000 €
- 35** **Nombre del proyecto:** Sistema de autoaprendizaje y autoevaluación en EEES para la asignatura Redes de Ing. Informática
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): JORGE POMARES BAEZA
Nº de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s:
CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
EVALUACION NO DESTRUCTIVA
Instituto de Ciencias de la Educación - Universidad de Alicante
Fecha de inicio: 09/11/2009 **Duración:** 9 meses
Cuantía total: 3.000 €
- 36** **Nombre del proyecto:** Red de educación con nuevas tecnologías en automática (DPI2008-04235-E)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): REINOSO GARCIA, OSCAR
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha de inicio: 01/03/2009 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 12.000 €



- 37** **Nombre del proyecto:** RED TEMATICA EN VISION POR COMPUTADOR (REDVISION)
(DPI2008-03708-E/DPI)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha de inicio: 27/01/2009 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 24.000 €
- 38** **Nombre del proyecto:** Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 12
Entidad/es financiadora/s:
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 01/01/2009 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 5.397 €
- 39** **Nombre del proyecto:** Manipulación inteligente mediante percepción háptica y control visual empleando una estructura articular ubicada en el robot manipulador.
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 7
Entidad/es financiadora/s:
CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Ministerio de Educación y Ciencia
Fecha de inicio: 01/01/2009 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 226.249,2 €
- 40** **Nombre del proyecto:** Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 12
Entidad/es financiadora/s:
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 01/09/2007 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 4.792 €



- 41** **Nombre del proyecto:** Jornadas Hispano-Brasileñas de Cooperación Robótica (M) (INV07-13)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): CHANG TORTOLERO, OSCAR GUILLERMO TORRES MEDINA, FERNANDO
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 21/05/2007
Cuantía total: 1.800 €
- 42** **Nombre del proyecto:** IMS&IAD'2007 (DPI2006-27225-E)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Educación y Ciencia
Fecha de inicio: 01/01/2007 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 24.000 €
- 43** **Nombre del proyecto:** Intelligent Manufacturing System&Intelligent Assembly and Disassembly (ADIF07/009)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s: Consellería de Empresa Universidad y Ciencia
Fecha de inicio: 01/01/2007 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 6.000 €
- 44** **Nombre del proyecto:** Red e-Automática (DPI2006-27217-E)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 12
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Educación y Ciencia
Fecha de inicio: 01/01/2007 **Duración:** 1 año - 10 meses
Cuantía total: 24.000 €



- 45** **Nombre del proyecto:** Robot powerbot/sistema omnidireccional. (AINF/2007/009)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid; Universidad Miguel Hernández de Elche; Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): REINOSO GARCIA, OSCAR
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: Dirección General de Empresa, Universidad y Ciencia. Generalitat Valenciana
Fecha de inicio: 01/01/2007
Duración: 1 año
Cuantía total: 48.750 €
- 46** **Nombre del proyecto:** Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de inicio: 01/07/2006
Duración: 2 años
Cuantía total: 4.179,95 €
- 47** **Nombre del proyecto:** Diseño, implementación y experimentación de escenarios de manipulación inteligentes para aplicaciones de ensamblado y desensamblado automático (DPI2005-06222)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 10
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Educación y Ciencia
Fecha de inicio: 31/12/2005
Duración: 3 años
Cuantía total: 286.433 €
- 48** **Nombre del proyecto:** Aplicación de un Modelo Curricular Conforme al EEES. en Asignaturas de Control Automático en I.I. (VERD2006ICE)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Tipo de entidad: Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FRANCISCO ANDRES CANDELAS HERIAS
Nº de investigadores/as: 7
Entidad/es financiadora/s: Vicerrectorado de Calidad y Armonización Europea/Instituto de Ciencias de la Educación
Fecha de inicio: 28/10/2005
Duración: 1 año
Cuantía total: 2.100 €



- 49** **Nombre del proyecto:** Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 01/10/2005 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 3.893,17 €
- 50** **Nombre del proyecto:** Reuniones científicas en torno a la temática "Sistemas de Control y Automática" (M) (INV05-41)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 04/09/2005
Cuantía total: 1.503 €
- 51** **Nombre del proyecto:** XXVI Jornadas de Automática (AE05/106)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:
Consellería de Empresa Universidad y Ciencia
Fecha de inicio: 01/06/2005 **Duración:** 6 meses
Cuantía total: 8.938 €
- 52** **Nombre del proyecto:** EDUC@: Red Temática de Educación en automática (DPI2004-20970-E)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Educación y Ciencia
Fecha de inicio: 05/05/2005 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 3.000 €
- 53** **Nombre del proyecto:** Sistemas Gysy Gyro (I) (INFRAESTRUCTURA05/053)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España



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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

Consellería de Empresa Universidad y Ciencia

Fecha de inicio: 01/01/2005

Duración: 2 años

Cuantía total: 83.400 €

54 Nombre del proyecto: Automática, robótica y visión artificial (VIGROB-013)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio: 01/10/2004

Duración: 1 año - 3 meses

Cuantía total: 3.228,01 €

55 Nombre del proyecto: Investigación sobre la incorporación de técnicas multimedia. (-)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

Vicerrectorado de Convergencia Europea y Calidad. Universidad de Alicante.

Fecha de inicio: 29/09/2004

Cuantía total: 1.500 €

56 Nombre del proyecto: Organización de las "XXVI Jornadas de Automática" (IIACDI/2004/256)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

Consellería de Industria, Comercio y Turismo

Fecha de inicio: 01/09/2004

Duración: 1 mes

Cuantía total: 16.999,98 €

57 Nombre del proyecto: Reuniones Científicas: "Control cooperativo visión fuerza robótica" (M) (INV04-18)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad



Fecha de inicio: 07/07/2004

Cuantía total: 1.503 €

58 Nombre del proyecto: EUROPEAN ROBOTIC NETWORK (EURON)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

Unión Europea

Fecha de inicio: 01/05/2004

Duración: 4 años

59 Nombre del proyecto: Clase Web: Herramientas de docencia remota interactiva. (-)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

Vicerrectorado de Convergencia Europea y Calidad. Universidad de Alicante.

Fecha de inicio: 27/02/2004

Cuantía total: 1.700 €

60 Nombre del proyecto: Automatica, robotica y vision artificial

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s:

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio: 01/12/2003

Duración: 1 año

Cuantía total: 1.639,3 €

61 Nombre del proyecto: Red temática de Docencia en Control mediante web (DPI2002-11505-E)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 22

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia y Tecnología

Fecha de inicio: 01/10/2003

Duración: 1 año - 1 mes

Cuantía total: 9.000 €

**62 Nombre del proyecto:** Equipamiento para el Laboratorio de Óptica Difractiva (I) (UNAL-E002)**Grado de contribución:** Investigador/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** AUGUSTO BELENDEZ VAZQUEZ**Nº de investigadores/as:** 4**Entidad/es financiadora/s:**

Ministerio de Ciencia y Tecnología

Fecha de inicio: 01/08/2003**Duración:** 1 año - 5 meses**Cuantía total:** 62.464,72 €**63 Nombre del proyecto:** Control cooperativo visión fuerza en robótica (M)**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 2**Entidad/es financiadora/s:**CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA**Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad**Fecha de inicio:** 04/06/2003**Cuantía total:** 1.503 €**64 Nombre del proyecto:** Red temática en visión por computador (Red Visión). (DPI2002-10630-E)**Grado de contribución:** Investigador/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** ARACIL SANTONJA, RAFAEL**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es financiadora/s:**

Ministerio de Ciencia y Tecnología

Fecha de inicio: 01/04/2003**Duración:** 1 año**Cuantía total:** 15.000 €**65 Nombre del proyecto:** Red docente: Laboratorios virtuales remotos para el aprendizaje práctico de asignaturas de ingeniería (renovación). (-)**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 8**Entidad/es financiadora/s:**

Instituto de Ciencias de la Educación - Universidad de Alicante

Fecha de inicio: 01/02/2003**Duración:** 6 meses**Cuantía total:** 3.000 €



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

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia y Tecnología

Fecha de inicio: 01/12/2002

Duración: 3 años

Cuantía total: 59.800 €

67 Nombre del proyecto: Automatica, Robótica y Visión Artificial

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s:

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio: 26/09/2002

Duración: 1 año

Cuantía total: 1.773,8 €

68 Nombre del proyecto: Reuniones e impartición de un seminario sobre "Robótica on-line" (M) (Sin determinar)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio: 17/04/2002

Cuantía total: 1.503 €

69 Nombre del proyecto: Red docente: Laboratorios virtuales remotos para el aprendizaje práctico de asignaturas de ingeniería. (-)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:

Instituto de Ciencias de la Educación - Universidad de Alicante

Fecha de inicio: 01/02/2002

Duración: 6 meses

Cuantía total: 903 €



- 70** **Nombre del proyecto:** Telemanipulación de robots a través de internet mediante entornos virtuales y realimentación multisensorial (CTIDIA/2002/108)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FRANCISCO ANDRES CANDELAS HERIAS
Nº de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s:
Consellería de Presidencia de la Generalitat Valenciana
Fecha de inicio: 01/01/2002 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 19.059,7 €
- 71** **Nombre del proyecto:** Jornadas sobre computación reconfigurable y aplicaciones 2001 (ORG01-17-102)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FRANCISCO IBARRA PICO
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s:
Consellería de Presidencia de la Generalitat Valenciana
Fecha de inicio: 19/09/2001
Cuantía total: 1.202,02 €
- 72** **Nombre del proyecto:** Laboratorio virtual remoto para la realización de prácticas sobre sistemas físicos reales a través de WWW. (-)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
Vicerrectorado de Estudios e Innovación Educativa
Fecha de inicio: 01/09/2001 **Duración:** 9 meses
Cuantía total: 1.200 €
- 73** **Nombre del proyecto:** Reuniones e impartición seminario "Morfología matemática en color (retículos, segmentación, etc.)" y establecimiento acuerdos de colaboración en investigaciones conjuntas. (Invitado: Serra, Jean) (M) (Sin referencia)
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 27/03/2001
Cuantía total: 1.500 €



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

Grado de contribución: Investigador/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 12

Entidad/es financiadora/s:

Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de inicio: 06/03/2001

Duración: 1 año

Cuantía total: 17.793,9 €

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

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández; Universidad Politécnica de Valencia **Tipo de entidad:** Universidad

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

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

Generalitat Valenciana

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Fecha de inicio: 01/01/2001

Duración: 1 año

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

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

Consellería de Presidencia de la Generalitat Valenciana

Fecha de inicio: 01/01/2001

Duración: 1 año

Cuantía total: 1.803,04 €

77 Nombre del proyecto: Bolsa de viaje para asistir a: 15th International Conference on Pattern. (B) (ASS00-14-119)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

Consellería de Cultura, Educación y Ciencia

Fecha de inicio: 03/09/2000

Cuantía total: 240,4 €

78 Nombre del proyecto: Célula Flexible de Fabricación Automatizada (I) (INF00-27)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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



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

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

Consellería de Cultura, Educación y Ciencia

Fecha de inicio: 01/01/2000

Duración: 1 año

Cuantía total: 60.101,21 €

79 Nombre del proyecto: Sistema robotizado de desensamblado automático basado en modelos y visión artificial (TAP1999-0436)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Sanidad, Servicios Sociales e Igualdad

Fecha de inicio: 31/12/1999

Duración: 3 años

Cuantía total: 33.488,39 €

80 Nombre del proyecto: Driver para tarjeta de adquisición y procesamiento de imágenes, y desarrollo de una interface de usuario (TAP96-0629-C04-01)

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: UNIVERSIDAD

Tipo de entidad: Universidad

AUTONOMA DE BARCELONA; UNIVERSIDAD

POLITECNICA DE CATALUÑA; UNIVERSIDAD

ROVIRA I VIRGILI

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Educación y Ciencia

Fecha de inicio: 01/07/1996

Duración: 2 años

Cuantía total: 21.816,74 €

81 Nombre del proyecto: Inspección 3D de Objetos Manufacturados de Alta Precisión mediante Visión Artificial. (TAP95-0030)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Tipo de entidad: Universidad

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): SEBASTIAN Y ZUÑIGA, JOSE MARIA

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

Comisión Interministerial de Ciencia y Tecnología

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Fecha de inicio: 01/07/1995

Duración: 2 años



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

- 1** **Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i ACTUMINI21 (2021) (SGS25-27TPA)
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 25/07/2022 **Duración:** 16 días
Cuantía total: 121 €
- 2** **Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i INTELITRAN (2021) (SGS26-27TPA)
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 25/07/2022 **Duración:** 16 días
Cuantía total: 121 €
- 3** **Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i AEROESMART (2021) (SGS25-22TPA)
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 30/06/2022 **Duración:** 16 días
Cuantía total: 121 €
- 4** **Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I-D-i PREBRAKE21 (2021) (SGS22-22TPA)
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España



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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 30/06/2022

Duración: 16 días

Cuantía total: 242 €

5 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DEL EXPEDIENTE 2012/0753/PIDI/11 "TIAGo INDUSTRIAL" (AENOR1-22TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

AENOR INTERNACIONAL SA

Fecha de inicio: 03/06/2022

Duración: 15 días

Cuantía total: 181,5 €

6 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i AEROESMART (SGS17-22TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 06/05/2022

Duración: 16 días

Cuantía total: 242 €

7 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i SPECMOR022 (SGS18-22TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 06/05/2022

Duración: 16 días

Cuantía total: 242 €

**8 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i INTELITRAN (2020) (SGS7-22TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 28/02/2022**Duración:** 16 días**Cuantía total:** 242 €**9 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i TELEINBI20 (2020) (SGS8-22TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 28/02/2022**Duración:** 16 días**Cuantía total:** 242 €**10 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i WORSMARTOY (2019) (SGS10-22TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 28/02/2022**Duración:** 16 días**Cuantía total:** 242 €**11 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i WORSMARTOY (2020) (SGS9-22TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

SGS ICS IBERICA S.A.



Fecha de inicio: 28/02/2022

Duración: 16 días

Cuantía total: 121 €

12 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+I PECONPOR 20 (2020) (SGS1-22TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 01/02/2022

Duración: 16 días

Cuantía total: 242 €

13 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DE EXPERTO INVESTIGADOR DE EXPEDIENTE 2012/0753/PIDI/09 PALMOB2020 (AENOR7-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

AENOR INTERNACIONAL SA

Fecha de inicio: 29/11/2021

Duración: 15 días

Cuantía total: 181,5 €

14 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DE EXPERTO INVESTIGADOR DE EXPEDIENTE 2012/0753/PIDI/10 PALHUM2020 (AENOR8-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

AENOR INTERNACIONAL SA

Fecha de inicio: 29/11/2021

Duración: 15 días

Cuantía total: 181,5 €

15 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i BARRESIS01 (ANUALIDAD 2019) (SGS28-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España



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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 17/11/2021

Duración: 16 días

Cuantía total: 242 €

16 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i BARRESIS01 (ANUALIDAD 2020) (SGS31-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 17/11/2021

Duración: 16 días

Cuantía total: 121 €

17 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i BARRESIS02 (ANUALIDAD 2019) (SGS29-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 17/11/2021

Duración: 16 días

Cuantía total: 242 €

18 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i BARRESIS02 (ANUALIDAD 2020) (SGS30-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 17/11/2021

Duración: 16 días

Cuantía total: 121 €

**19 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i DRUMCARGDE (ANUALIDAD 2020) (SGS32-21TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 17/11/2021**Duración:** 16 días**Cuantía total:** 242 €**20 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i GESINT2020 (ANUALIDAD 2020) (SGS33-21TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 17/11/2021**Duración:** 16 días**Cuantía total:** 242 €**21 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i DARCOVID19 (SGS25-21TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 19/10/2021**Duración:** 15 días**Cuantía total:** 242 €**22 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i RADIOCONTR (ANUALIDAD 2020) (SGS24-21TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1



Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 19/10/2021

Duración: 15 días

Cuantía total: 242 €

23 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DEL PROYECTO CON EXPEDIENTE 933.269 (EQA19-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 19/10/2021

Duración: 15 días

Cuantía total: 520,3 €

24 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO I+D+i VIRTUSFLOT (2017) (SGS23-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 22/09/2021

Duración: 14 días

Cuantía total: 242 €

25 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i ACTUMINI21 (SGS15-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 28/05/2021

Duración: 16 días

Cuantía total: 242 €

26 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i TRADIGIT20 (2020) (SGS14-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a



Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 28/05/2021

Duración: 16 días

Cuantía total: 242 €

27 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i PREDVIBRAT (ANUALIDAD 2019) (SGS12-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 01/03/2021

Duración: 14 días

Cuantía total: 242 €

28 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO DEL EXPEDIENTE 2019/1395/PID/01 (SEG.17), 02 (SEG.18) Y 03 (SEG.18) PUERTO2018 (AENOR3-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
AENOR INTERNACIONAL SA

Fecha de inicio: 01/03/2021

Duración: 1 mes

Cuantía total: 319,44 €

29 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i PEINCA2019 (ANUALIDAD 2019) (SGS1-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
SGS ICS IBERICA S.A.



Fecha de inicio: 29/01/2021

Duración: 14 días

Cuantía total: 242 €

30 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i VIDEOSOLAR (SGS3-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 29/01/2021

Duración: 14 días

Cuantía total: 242 €

31 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO DEL EXPEDIENTE 2012/0753/PIDI/07 (AENOR2-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

AENOR INTERNACIONAL SA

Fecha de inicio: 29/01/2021

Duración: 1 mes

Cuantía total: 181,5 €

32 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO DEL EXPEDIENTE 2012/0753/PIDI/08 (AENOR1-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

AENOR INTERNACIONAL SA

Fecha de inicio: 29/01/2021

Duración: 1 mes

Cuantía total: 181,5 €

33 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i INSTALA172 (ANUALIDAD 2019) (SGS2-21TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España



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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 29/01/2021

Duración: 14 días

Cuantía total: 242 €

34 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DEL PROYECTO DE I+D+I ILURA2019 (SGS30-20TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 13/11/2020

Duración: 1 mes

Cuantía total: 242 €

35 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DEL PROYECTO DE I+D+I SECIAS2019 (ANUALIDAD 2019) (SGS29-20TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 13/11/2020

Duración: 1 mes

Cuantía total: 242 €

36 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DEL PROYECTO DE I+D+I MEDIHUME16 (SGS28-20TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 21/10/2020

Duración: 1 mes

Cuantía total: 242 €

**37 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i GRAMALUR18 (SGS26-20TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 11/09/2020**Duración:** 1 mes**Cuantía total:** 242 €**38 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i TELEMATICS (ANUALIDAD 2019) (SGS25-20TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 11/09/2020**Duración:** 1 mes**Cuantía total:** 121 €**39 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i TOILET4DOG (SGS27-20TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 11/09/2020**Duración:** 1 mes**Cuantía total:** 242 €**40 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i AUXIACEROS (ANUALIDAD 2018) (SGS21-20TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante

**Entidad/es financiadora/s:**

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 15/07/2020**Duración:** 1 mes**Cuantía total:** 242 €**41 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i TALENT AUTOFABR18 (ANUALIDAD 2018) (SGS20-20TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 15/07/2020**Duración:** 1 mes**Cuantía total:** 242 €**42 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DEL EXPEDIENTE 794.858 (EQA13-20TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

EQA CERTIFICADOS I+D+i

Fecha de inicio: 15/05/2020**Duración:** 1 mes**Cuantía total:** 254,1 €**43 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i TALENT + MESCERAMICS (ANUALIDAD 2018) (SGS11-20TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 21/02/2020**Duración:** 1 mes**Cuantía total:** 242 €



- 44** **Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i TALENT + TELEMATICS (ANUALIDAD 2018) (SGS10-20TPA)
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
SGS ICS IBERICA S.A.
Fecha de inicio: 21/02/2020 **Duración:** 1 mes
Cuantía total: 242 €
- 45** **Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i TALENT OLIVENSENSE (ANUALIDAD 2018) (SGS9-20TPA)
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
SGS ICS IBERICA S.A.
Fecha de inicio: 21/02/2020 **Duración:** 1 mes
Cuantía total: 242 €
- 46** **Nombre del proyecto:** EVALUACION POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DEL PROYECTO DE I+D+i TALENTE+ACOEMSICOG (SGS3-20TPA)
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
SGS ICS IBERICA S.A.
Fecha de inicio: 21/01/2020 **Duración:** 1 mes
Cuantía total: 242 €
- 47** **Nombre del proyecto:** SUPERVISIÓN POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DEL PROYECTO 2012/0753/PIDI/05 BIPEDAL18 (AENOR2-20TPA)
Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1



Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

AENOR INTERNACIONAL SA

Fecha de inicio: 21/01/2020

Duración: 1 mes

Cuantía total: 181,5 €

48 Nombre del proyecto: SUPERVISIÓN POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DEL PROYECTO 2012/0753/PIDI/06 MOBILITY18 (AENOR1-20TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

AENOR INTERNACIONAL SA

Fecha de inicio: 21/01/2020

Duración: 1 mes

Cuantía total: 181,5 €

49 Nombre del proyecto: REALIZACION POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DE LA EVALUACION DEL PROYECTO EXPEDIENTE 730.440 (EQA44-19TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 12/12/2019

Duración: 1 mes

Cuantía total: 907,5 €

50 Nombre del proyecto: REALIZACION POR PARTE DEL EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACION DEL PROYECTO 704.562 (EQA39-19TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 20/11/2019

Duración: 1 mes

Cuantía total: 907,5 €



51 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+I AREAPROGER (ANUALIDAD 2017) (SGS14-19TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 31/10/2019

Duración: 1 mes

Cuantía total: 242 €

52 Nombre del proyecto: REALIZACION POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DE LA EVALUACION DEL PROYECTO EXPEDIENTE 696.110 (EQA33-19TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 07/10/2019

Duración: 1 mes

Cuantía total: 907,5 €

53 Nombre del proyecto: REALIZACION POR PARTE DEL EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACION DEL PROYECTO 705.238 (EQA20-19TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 12/07/2019

Duración: 1 mes

Cuantía total: 907,5 €

54 Nombre del proyecto: EVALUACION DEL PROYECTO DE I+D+i REVEGURINT (ANUALIDAD 2017) (SGS34-18TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1



Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 14/12/2018

Duración: 1 mes

Cuantía total: 242 €

55 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DE EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO 644.922 (EQA44-18TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 14/12/2018

Duración: 1 mes

Cuantía total: 907,5 €

56 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DE EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO 627.722 (EQA37-18TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 21/11/2018

Duración: 1 mes

Cuantía total: 786,5 €

57 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DE EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO 647.139 (EQA39-18TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 21/11/2018

Duración: 1 mes

Cuantía total: 907,5 €

**58 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN POR PARTE DE EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO 647.539 (EQA38-18TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 21/11/2018**Duración:** 1 mes**Cuantía total:** 907,5 €**59 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN POR PARTE DE EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO 623.404 (EQA35-18TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 31/10/2018**Duración:** 1 mes**Cuantía total:** 907,5 €**60 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO 2005/0615/PIDI/01 (AENOR5-18TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

AENOR INTERNACIONAL S.A.U.

Fecha de inicio: 28/09/2018**Duración:** 1 mes**Cuantía total:** 181,5 €**61 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN POR PARTE DE EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO 614.605 (EQA30-18TPA)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1



Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 20/09/2018

Duración: 1 mes

Cuantía total: 907,5 €

62 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DE EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO 607.597 (EQA20-18TPA)

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 19/06/2018

Duración: 1 mes

Cuantía total: 907,5 €

63 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i OGPLUSEN01 (ANUALIDAD 2015) SGS21-18TPA

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 27/04/2018

Duración: 15 días

Cuantía total: 121 €

64 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i OGPLUSEN02 (ANUALIDAD 2015) SGS20-18TPA

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS IBERICA S.A.

Fecha de inicio: 27/04/2018

Duración: 15 días

Cuantía total: 242 €



65 **Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO 563.848 - 563.849

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 31/01/2018

Duración: 4 meses

Cuantía total: 1.028,5 €

66 **Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO 520.594

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 30/11/2017

Duración: 1 mes

Cuantía total: 907,5 €

67 **Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO 520.601

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 30/11/2017

Duración: 1 mes

Cuantía total: 907,5 €

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

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Investigador/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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



Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

AGENCIA LOCAL DE DESARROLLO ECONÓMICO Y SOCIAL DE ALICANTE

Fecha de inicio: 31/10/2017

Duración: 5 meses

Cuantía total: 15.000 €

69 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i SMARTREG11

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

SGS ICS Iberica

Fecha de inicio: 29/09/2017

Duración: 15 días

Cuantía total: 242 €

70 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO 516.643 - 516.668

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 22/09/2017

Duración: 1 mes

Cuantía total: 641 €

71 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DEL EXPEDIENTE 448.578 Y 448.579

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 22/09/2016

Duración: 1 mes

Cuantía total: 530 €



72 **Nombre del proyecto:** ACUERDO DE CO-TITULARIDAD DERECHOS PROPIEDAD INDUSTRIAL E INTELLECTUAL PROYECTO: SISTEMA DE DETECCIÓN INTELIGENTE DE VERTIDOS CON SLAR Y BIG DATA PARA MISIONES DE VIGILANCIA (INAER2-150)

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pablo Gil Vazquez

Nº de investigadores/as: 3

Fecha de inicio: 23/12/2015

Duración: 6 años - 8 días

73 **Nombre del proyecto:** REALIZACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO 369.854-369.961

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 25/09/2015

Duración: 1 mes

Cuantía total: 550 €

74 **Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO 282.235

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 20/05/2015

Duración: 1 mes

Cuantía total: 250 €

75 **Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO 282.667

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 20/05/2015

Duración: 1 mes

Cuantía total: 750 €

**76 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO 283.238**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 20/05/2015**Duración:** 1 mes**Cuantía total:** 750 €**77 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO 287.251**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 20/05/2015**Duración:** 1 mes**Cuantía total:** 750 €**78 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DE DIFERENTES PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN REFs:

216.551;248.883;207.681;256.103;160.994;223.950;229.888

Entidad de realización: Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 28/10/2014**Duración:** 2 meses**Cuantía total:** 880 €**79 Nombre del proyecto:** EVALUACIÓN DEL PROYECTO DE I+D+i REF 186387**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 1**Entidad/es participante/s:** Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**



SGS ICS IBÉRICA S.A.

Fecha de inicio: 04/11/2013

Duración: 1 mes

Cuantía total: 200 €

80 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR EXPERTO INVESTIGADOR DEL PROYECTO REF. 167.724

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 07/05/2013

Cuantía total: 160 €

81 Nombre del proyecto: REALIZACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO REF: 199.431

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 22/04/2013

Cuantía total: 750 €

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

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 2

Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante

Entidad/es financiadora/s:

ROBOTNIK AUTOMATION, S.L.

Fecha de inicio: 28/11/2012

Duración: 2 años

83 Nombre del proyecto: REALIZACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO "SISTEREMIC"

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

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



Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 28/09/2011
Cuantía total: 750 €

Duración: 1 mes

84 Nombre del proyecto: EVALUACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO-INVESTIGADOR DEL PROYECTO "126.455 PYGSA 360° LABEL"

Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 01/09/2011
Cuantía total: 750 €

Duración: 1 año

85 Nombre del proyecto: REALIZACIÓN POR PARTE DEL EXPERTO-INVESTIGADOR DE LA EVALUACIÓN DEL PROYECTO "27510: AUTOMATIZACIÓN DE PUERTAS"

Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
EQA CERTIFICADOS I+D+I

Fecha de inicio: 18/06/2010
Cuantía total: 750 €

Duración: 1 mes

86 Nombre del proyecto: DESMONTAJE MEDIANTE ROBOTS DE PC¿S

Entidad de realización: Universidad de Alicante
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es participante/s: CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA;
Universidad de Alicante
Entidad/es financiadora/s:
CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones



UNIVERSIDAD DE OVIEDO

Fecha de inicio: 01/10/2007

Duración: 3 meses

Cuantía total: 8.620,69 €

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

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

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

Entidad/es financiadora/s:

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

UNIVERSIDAD MIGUEL HERNANDEZ DE ELCHE

Fecha de inicio: 01/12/2006

Duración: 1 mes

Cuantía total: 6.000 €

88 Nombre del proyecto: II Jornadas Nacionales de Trabajo.

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Entidad/es participante/s: CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Entidad/es financiadora/s:

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

CAM - UA

Fecha de inicio: 15/06/2004

Cuantía total: 1.500 €

89 Nombre del proyecto: INGENIERÍA DE MÁQUINA PROTOTIPO DE CONTROL DE CALIDAD POR VISIÓN ARTIFICIAL

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Universidad de Alicante

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Alicante, Comunidad Valenciana, España

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

Nº de investigadores/as: 1

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

Entidad/es financiadora/s:

CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

PECOSO, S.L.

**Fecha de inicio:** 13/05/2004**Duración:** 11 meses**Cuantía total:** 25.000 €**90 Nombre del proyecto:** INGENIERÍA DE MÁQUINA DE INSPECCIÓN DE PLANCHAS DE ALUMINIO EN LÍNEA**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 2**Entidad/es participante/s:** CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA; Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA**Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones

ALCOA TRANSFORMACIÓN, S.L.

Fecha de inicio: 23/10/2003**Duración:** 9 meses**Cuantía total:** 18.000 €**91 Nombre del proyecto:** DETECCIÓN AUTOMÁTICA DE DEFECTOS EN VIDRIOS PLANOS. ESTUDIO DE VIABILIDAD.**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 5**Entidad/es participante/s:** CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA; Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA**Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones

CRISTALERIA SOLER HERMANOS

Fecha de inicio: 19/07/2002**Duración:** 6 meses**Cuantía total:** 1.293 €**92 Nombre del proyecto:** SISTEMA DE DETECCION DE DEFECTOS PROVOCADOS POR VIBRACIONES EN PLANCHAS DE ALUMINIO MEDIANTE VISIÓN ARTIFICIAL (II)**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 2**Entidad/es participante/s:** CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA; Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA**Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones



ALCOA EUROPE (PROD. LAMINADOS)

Fecha de inicio: 16/11/2000**Duración:** 1 mes**Cuántía total:** 540,91 €**93 Nombre del proyecto:** SISTEMA DE DETECCIÓN DE FECTOS PROVOCADOS POR VIBRACIONES EN PLANCHAS DE ALUMINIO MEDIANTE VISION ARTIFICIAL**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Grado de contribución:** Coordinador/a científico/a**Entidad de realización:** Universidad de Alicante**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Alicante, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** FERNANDO TORRES MEDINA**Nº de investigadores/as:** 2**Entidad/es participante/s:** CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y EVALUACION NO DESTRUCTIVA; Universidad de Alicante**Entidad/es financiadora/s:**CENTRO DE ACUSTICA APLICADA Y
EVALUACION NO DESTRUCTIVA**Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones

ALCOA-INESPAL LAMINACIÓN, S. A.

Fecha de inicio: 27/01/1997**Duración:** 6 meses**Cuántía total:** 7.512,65 €

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Índice H: 20**Fecha de aplicación:** 23/11/2020**Fuente de Índice H:** WOS

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Angel Munoz-Banon, Miguel; Velasco-Sanchez, Edison; Candelas, Francisco A.; Torres, Fernando. OpenStreetMap-Based Autonomous Navigation With LiDAR Naive-Valley-Path Obstacle Avoidance. IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems. 23 - 12, pp. 24428 - 24438. IEEE-INST ELECTRICAL ELECTRONICS ENGINEERS INC, 445 HOES LANE, PISCATAWAY, NJ 08855-4141 USA, 12/2022. ISSN 1524-9050

DOI: 10.1109/TITS.2022.3208829**Tipo de producción:** Artículo científico**Tipo de soporte:** Revista**Autor de correspondencia:** No

- 2** Miguel Ángel Muñoz-Bañón; Jan-Hendrik Pauls; Haohao Hu; Christoph Stiller; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. Robust Self-Tuning Data Association for Geo-Referencing Using Lane Markings. IEEE Robotics and Automation Letters. 7 - 4, pp. 12339 - 12346. IEEE-INST ELECTRICAL ELECTRONICS ENGINEERS INC, 445 HOES LANE, PISCATAWAY, NJ 08855-4141 USA, 25/10/2022. ISSN 2377-3766

DOI: 10.1109/LRA.2022.3216991**Tipo de producción:** Artículo científico**Tipo de soporte:** Revista**Autor de correspondencia:** No

- 3** David Muñoz De La Peña; Manuel Dominguez; Fabio Gomez-Estern; Oscar Reinoso; Fernando Torres; Sebastian Dormido. Estado del arte de la educación en automática. RIAI - Revista Iberoamericana de Automatica e Informatica Industrial. 19 - 2, pp. 117 - 131. 04/2022. ISSN 1697-7912
DOI: 10.4995/riai.2022.16989
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 4** Guillermo Oliver; Pablo Gil; Jose F. Gomez; Fernando Torres. Towards footwear manufacturing 4.0: shoe sole robotic grasping in assembling operations. INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED MANUFACTURING TECHNOLOGY. 114 - 3-4, pp. 811 - 827. 05/2021. ISSN 0268-3768
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 5** Brayan S. Zapata Impata; Pablo Gil; Youcef Mezouar; Fernando Torres. Generation of Tactile Data From 3D Vision and Target Robotic Grasps. IEEE TRANSACTIONS ON HAPTICS. 14 - 1, pp. 57 - 67. 01/01/2021. ISSN 1939-1412
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 6** Angel Munoz-Banon, Miguel; Candelas, Francisco A.; Torres, Fernando. Targetless Camera-LiDAR Calibration in Unstructured Environments. IEEE ACCESS. 8, pp. 143692 - 143705. IEEE-INST ELECTRICAL ELECTRONICS ENGINEERS INC, 445 HOES LANE, PISCATAWAY, NJ 08855-4141 USA, 17/08/2020. ISSN 2169-3536
DOI: 10.1109/ACCESS.2020.3014121
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
- 7** Iván Del Pino Bastida; Miguel Angel Muñoz Bañón; Saul Cova Rocamora; Miguel Ángel Contreras; Francisco Andrés Candelas Herías; Fernando Torres Medina. Deeper in BLUE: Development of a roBot for Localization in Unstructured Environments. Journal of Intelligent & Robotic Systems. 98, pp. 207 - 225. Springer, 01/04/2020. ISSN 0921-0296
DOI: <https://doi.org/10.1007/s10846-019-00983-6>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 2.020 (2018) **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 17 **Num. revistas en cat.:** 26
- 8** Andrés Úbeda; Torres, F.; Santiago T. Puente. Assistance Robotics and Biosensors 2019. Sensors. 20 - 5, Office MDPI AG, 02/03/2020. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s20051335
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 9** Edison Velasco; Brayan S. Zapata-Impata; Pablo Gil Vázquez; Fernando Torres Medina. Clasificación de objetos usando percepción bimodal de palpación única en acciones de agarre robótico. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. 17 - 1, pp. 44 - 55. CEA, 01/01/2020. ISSN 1697-7912
DOI: <https://doi.org/10.4995/riai.2019.10923>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 1.313 (2018) **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 46 **Num. revistas en cat.:** 62

- 10** Pablo Gil Vázquez; Brayan S. Zapata-Impata; Fernando Torres Medina. Tactile-Driven Grasp Stability and Slip Prediction. *Robotics*. 8 - 4, pp. 1 - 20. MDPI, 26/09/2019. ISSN 2218-6581
DOI: <https://doi.org/10.3390/robotics8040085>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
- 11** Santiago Timoteo Puente Méndez; Lucía Mas; Fernando Torres Medina; Francisco Andrés Candelas Herías. Virtualization of Robotic Hands Using Mobile Devices. *Robotics*. 8 - 3, pp. 1 - 20. MDPI, 16/09/2019. ISSN 2218-6581
DOI: <https://doi.org/10.3390/robotics8030081>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
- 12** Miguel Angel Muñoz Bañón; Iván Del Pino Bastida; Francisco Andrés Candelas Herías; Fernando Torres Medina. Framework for Fast Experimental Testing of Autonomous Navigation Algorithms. *Applied Science*. 9 - 10, pp. 1 - 23. MDPI, 15/05/2019. ISSN 2076-3417
DOI: <https://doi.org/10.3390/app9101997>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - PHYSICS, APPLIED
Índice de impacto: 2.217 (2018) **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 67 **Num. revistas en cat.:** 148
- 13** Brayan S. Zapata-Impata; Pablo Gil Vázquez; Jorge Pomares Baeza; Fernando Torres Medina. Fast geometry-based computation of grasping points on three-dimensional point clouds. *International Journal of Advanced Robotic Systems*. pp. 1 - 18. Sage, 02/04/2019. ISSN 1729-8806
DOI: <https://doi.org/10.1177/1729881419831846>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - ROBOTICS
Índice de impacto: 1.223 (2018) **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 22 **Num. revistas en cat.:** 26
- 14** Brayan S. Zapata-Impata; Pablo Gil Vázquez; Fernando Torres Medina. Learning Spatio Temporal Tactile Features with a ConvLSTM for the Direction Of Slip Detection. *Sensors*. 19 - 3, pp. 1 - 16. MDPI, 27/01/2019. ISSN 1424-8220
DOI: <https://doi.org/10.3390/s19030523>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Índice de impacto: 3.031 (2018) **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 15 **Num. revistas en cat.:** 61
- 15** Andrés Úbeda; Brayan Zapata-Impata; Santaigo T. Puente; Gil, P.; Francisco A. Candelas; Torres, F.. A Vision-Driven Collaborative Robotic Grasping System Tele-Operated by Surface Electromyography. *Sensors*. 18(7), pp. 1 - 11. 2018. ISSN 1424-8220
DOI: <https://doi.org/10.3390/s18072366>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 6



Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.475

Posición de publicación: 16

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

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 61

- 16** A Delgado; C. Jara; F. Torres. Adaptive tactile control for in-hand manipulation tasks of deformable objects. International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 91 - 9-12, pp. 4127 - 4140. Springer, 2017. ISSN 0268-3768

DOI: 10.1007/s00170-017-0046-2

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 60

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.209

Posición de publicación: 25

- 17** A Delgado; C. Jara; F. Torres. In-hand recognition and manipulation of elastic objects using a servo-tactile control strategy. Robotics and Computer-Integrated Manufacturing. 48, pp. 102 - 112. Elsevier, 2017. ISSN 0268-3768

DOI: 10.1016/j.rcim.2017.03.002

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 105

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.846

Posición de publicación: 24

- 18** A Delgado; J.A. Corrales; Y. Mezouar; L. Lequievre; C. Jara; F. Torres. Tactile control based on Gaussian images and its application in bi-manual manipulation of deformable objects. Robotics and Autonomous Systems. 94, pp. 148 - 161. Elsevier, 2017. ISSN 0268-3768

DOI: 10.1016/j.robot.2017.04.017

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 6

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 60

Nº total de autores: 6

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.95

Posición de publicación: 28

- 19** S.T. Puente; A. Ubeda; F. Torres. e-Health: Biomedical instrumentation with Arduino. IFAC - PapersOnLine. 50 - 1, pp. 9156 - 9161. IFAC, 2017. ISSN 2405-8963

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 3

Tipo de soporte: Revista

- 20** Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F.. 3D Visual Data-Driven Spatiotemporal Deformations for Non-Rigid Object Grasping Using Robot Hands. *Sensors*. 16(5), pp. 1 - 25. 2016. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s16050640
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.677
Posición de publicación: 10
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 58
- 21** Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F.. Computation of curvatures skeleton to measure deformations in surfaces. *Lecture Notes in Electrical Engineering*. 383, pp. 197 - 207. 2016. ISSN 1876-1100
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista sin comité externo evaluador de admisión
- 22** Alabdo, A.; Pérez, J.; García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F.. FPGA-based architecture for direct visual control robotic systems. *Mechatronics*. 39, pp. 204 - 216. 2016. ISSN 0957-4158
DOI: 10.1016/j.mechatronics.2016.05.008
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.496
Posición de publicación: 29
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MECHANICAL
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 130
- 23** Pérez, J.; Alabdo, A.; Pomares, J.; García, G.J.; Torres, F.. FPGA-based visual control system using dynamic perceptibility. *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*. 41, pp. 13 - 22. 2016. ISSN 0736-5845
DOI: 10.1016/j.rcim.2016.02.005
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.846
Posición de publicación: 24
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 105
- 24** Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F.. Visual perception for the 3D recognition of geometric pieces in robotic manipulation. *International Journal of Advanced Manufacturing Technology*. 83, pp. 1999 - 2013. 2016. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1007/s00170-015-7708-8
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.209
Posición de publicación: 25
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 60

- 25** Sempere, A.; Serna-León, A.; Gil, P.; Puente, S.T.; Torres, F.. Control and guidance of low-cost robots via gesture perception for monitoring activities in the home. *Sensors*. 12, pp. 31268 - 31292. 2015. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s151229853
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.033
Posición de publicación: 12
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 56
- 26** Pomares, J.; Jara, C. A.; Pérez, J.; Torres, F.. Direct Visual Servoing Framework based on Optimal Control for Redundant Joint Structures. *International Journal of Precision Engineering and Manufacturing*. 16, pp. 267 - 274. 2015. ISSN 2234-7593
DOI: 10.1007/s12541-015-0035-z
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.075
Posición de publicación: 29
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MANUFACTURING
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 42
- 27** Gil, P.; Mateo, C.M.; Torres, F. 3D Visual Sensing of Human Hand for Remote Operation of a Robotic Hand. *International Journal of Advanced Robotic Systems*. 11, pp. 1 - 13. 2014. ISSN 1729-8806
DOI: 10.5772/57525
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.526
Posición de publicación: 20
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 23
- 28** García, G.J.; Jara, C.A.; Pomares, J.; Alabdo, A.; Poggi, L.M.; Torres, F.. A Survey on FPGA-Based Sensor Systems: Towards Intelligent and Reconfigurable Low-Power Sensors for Computer Vision, Control and Signal Processing. *Sensors*. 14, pp. 6247 - 6278. 2014. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s140406247
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.245
Posición de publicación: 10
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 56
- 29** Jara, C. A.; Pomares, J.; Candelas, F. A.; Torres, F.. Control Framework for Dexterous Manipulation Using Dynamic Visual Servoing and Tactile Sensors' Feedback. *Sensors*. 14, pp. 1787 - 1804. 2014. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s140101787
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista



Posición de firma: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.245

Posición de publicación: 10

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

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 56

- 30** Pomares, J.; Perea, I.; Torres, F.. Dynamic visual servoing with chaos control for redundant robots. Ieee-Asme Transactions on Mechatronics. 19, pp. 423 - 431. 2014. ISSN 1083-4435

DOI: 10.1109/TMECH.2013.2243160

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.427

Posición de publicación: 3

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 58

- 31** Pomares, J.; Perea, I.; Jara, C. A.; García, G. J.; Torres, F.. Dynamic visual servo control of a 4-axis joint tool to track image trajectories during machining complex shapes. Robotics and Computer-Integrated Manufacturing. 29, pp. 261 - 270. 2013. ISSN 0736-5845

DOI: 10.1016/j.rcim.2013.01.008

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.839

Posición de publicación: 9

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MANUFACTURING

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 39

- 32** Corrales, J.A; Torres, F.; Perdereau, V.. Finger Readjustment Algorithm for Object Manipulation Based on Tactile Information. International Journal of Advanced Robotic Systems. 10, pp. 1 - 9. 2013. ISSN 1729-8806

DOI: 10.5772/53561

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 2

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.497

Posición de publicación: 18

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 21

- 33** Jara, C. A.; Candelas, F. A.; Pomares, J.; Torres, F.. Java Software Platform for the Development of Advanced Robotic Virtual Laboratories. Computer Applications in Engineering Education. 21, pp. E14 - E30. 2013. ISSN 1061-3773

DOI: 10.1002/cae.20542

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.449

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

Revista dentro del 25%: No

**Posición de publicación:** 97**Num. revistas en cat.:** 102

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

DOI: 10.1109/TLT.2013.20**Tipo de producción:** Artículo científico**Posición de firma:** 2**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Índice de impacto:** 1.220**Posición de publicación:** 51**Tipo de soporte:** Revista**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo**Categoría:** Social Sciences Edition - EDUCATION & EDUCATIONAL RESEARCH**Revista dentro del 25%:** Si**Num. revistas en cat.:** 219

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

Tipo de producción: Artículo científico**Posición de firma:** 5**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Índice de impacto:** 0.360**Posición de publicación:** 74**Tipo de soporte:** Revista**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY**Revista dentro del 25%:** No**Num. revistas en cat.:** 87

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

DOI: 10.1016/j.cpc.2011.08.007**Tipo de producción:** Artículo científico**Posición de firma:** 5**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Índice de impacto:** 3.078**Posición de publicación:** 13**Tipo de soporte:** Revista**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS**Revista dentro del 25%:** Si**Num. revistas en cat.:** 100

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

DOI: 10.5772/50988**Tipo de producción:** Artículo científico**Posición de firma:** 3**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Índice de impacto:** 0.821**Posición de publicación:** 14**Tipo de soporte:** Revista**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo**Categoría:** Science Edition - ROBOTICS**Revista dentro del 25%:** No**Num. revistas en cat.:** 21

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

DOI: 10.1016/j.riai.2012.05.004



Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.375

Posición de publicación: 52

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 59

- 39** Jara, C.A.; Candelas, F. A.; Torres, F.; Dormido, S.; Esquembre, F.. Synchronous collaboration of virtual and remote laboratories. Computer Applications in Engineering Education. 20, pp. 124 - 136. 2012. ISSN 1061-3773
DOI: 10.1002/cae.20380

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.333

Posición de publicación: 97

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 100

- 40** Pomares, J.; Perea, I.; García, G. J.; Jara, C. A.; Corrales, J. A.; Torres, F.. A Multi-Sensorial Hybrid Control for Robotic Manipulation in Human-Robot Workspaces. Sensors. 11, pp. 9839 - 9862. 2011. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s111009839

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 6

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.739

Posición de publicación: 14

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 58

- 41** Vargas, H.; Sánchez, J.; Jara, C.A.; Torres, F.; Dormido, S. Candelas, F.A.. A Network of Automatic Control Web-Based Laboratories. IEEE Transactions on Learning Technologies. 4, pp. 197 - 208. 2011. ISSN 1939-1382
DOI: 10.1109/TLT.2010.35

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.823

Posición de publicación: 85

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Social Sciences Edition - EDUCATION & EDUCATIONAL RESEARCH

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 206

- 42** Paya, L.; Reinoso, O.; Torres, F.; Puente, S.T.. A Web-based Platform for Remote Interaction with Mobile Robots in Higher Education. International Journal of Engineering Education. 27, pp. 266 - 283. 2011. ISSN 0949-149X

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 1

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.418

Posición de publicación: 60

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 90

- 43** Pomares, J.; Corrales, J. A.; García, G. J.; Torres, F.. Direct Visual Servoing to Track Trajectories in Human-Robot Cooperation. *International Journal of Advanced Robotic Systems*. 8, pp. 129 - 138. 2011. ISSN 1729-8806
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.375
Posición de publicación: 16
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 19
- 44** Jara, C. A.; Candelas, F. A.; Gil, P.; Torres, F.; Esquembre, F.; Dormido, S.. Ejs+EjsRL: An interactive tool for industrial robots simulation, Computer Vision and remote operation. *Robotics and Autonomous Systems*. 59, pp. 389 - 401. 2011. ISSN 0921-8890
DOI: 10.1016/j.robot.2011.02.002
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.056
Posición de publicación: 26
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 58
- 45** Jara, C. A.; Candelas, F. A.; Puente, S. T.; Torres, F.. Hands-On Experiences of Undergraduate Students in Automatics and Robotics using a Virtual and Remote Laboratory. *Computers & Education*. 57, pp. 2451 - 2461. 2011. ISSN 0360-1315
DOI: 10.1016/j.compedu.2011.07.003
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.621
Posición de publicación: 15
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 99
- 46** Corrales, J.A.; Candelas, F. A.; Torres, F.. Safe human-robot interaction based on dynamic sphere-swept line bounding volumes. *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*. 27, pp. 177 - 185. 2011. ISSN 0736-5845
DOI: 10.1016/j.rcim.2010.07.005
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.173
Posición de publicación: 9
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MANUFACTURING
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 37
- 47** S. T. Puente; F. Torres; O. Reinoso; L. Paya. Disassembly planning strategies for automatic material removal. *International Journal of Advanced Manufacturing Technology*. 46, pp. 339 - 350. 2010. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1007/s00170-009-2093-9
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista



Posición de firma: 2

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.071

Posición de publicación: 28

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

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 60

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

DOI: 10.1016/j.rcim.2010.07.005

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.667

Posición de publicación: 12

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 60

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

DOI: 10.1016/j.robot.2010.05.001

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.313

Posición de publicación: 24

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 60

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

DOI: 10.3390/s100807303

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.774

Posición de publicación: 14

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 61

- 51** Gil, P; Pomares, J; Puente, S.T; Candelas, F.A; García, G.J; Corrales, J.A; Torres, F. A cooperative robotic system based on multiple sensors to construct metallic structures. International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 45, pp. 616 - 630. 2009. ISSN 0268-3768

DOI: 10.1007/s00170-009-1997-8

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 7

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS



Índice de impacto: 1.128
Posición de publicación: 28

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

- 52** F. Torres; S.T. Puente; C. Díaz. Automatic cooperative disassembly robotic system: Task planner to distribute tasks among robots. Control Engineering Practice. 17, pp. 112 - 121. 2009. ISSN 0967-0661

DOI: 10.1016/j.conengprac.2008.05.013

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 1

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.943

Posición de publicación: 12

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 59

- 53** García, G. J.; Pomares, J.; Torres, F.. Automatic robotic tasks in unstructured environments using an image path tracker. Control Engineering Practice. 17, pp. 597 - 608. 2009. ISSN 0967-0661

DOI: 10.1016/j.conengprac.2008.10.004

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.943

Posición de publicación: 12

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 59

- 54** Jara; C.A; Candelas; F.A; Torres; F; Dormido; S; Esquembre; F; Reinoso; O.. Real time collaboration of virtual laboratories through the Internet. Computers & Education. 52, pp. 126 - 140. 2009. ISSN 0360-1315

DOI: 10.1016/j.compedu.2008.07.007

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.059

Posición de publicación: 20

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 95

- 55** García, G. J.; Corrales, J. A.; Pomares, J.; Torres, F.. Survey of Visual and Force/Tactile Control of Robots for Physical Interaction in Spain. Sensors. 9, pp. 9689 - 9733. 2009. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s91209689

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.146

Posición de publicación: 11

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Revista dentro del 25%: Si

Num. revistas en cat.: 58



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

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 6

Tipo de soporte: Revista

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

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

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista

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

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

DOI: 10.1016/j.imavis.2008.01.007

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 4

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 84

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.496

Posición de publicación: 26

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

DOI: 10.1007/s10846-006-9106-9

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - ROBOTICS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 13

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.459

Posición de publicación: 10

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

DOI: 10.1080/09511920601143169

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 5

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 92

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.297

Posición de publicación: 84

- 61** J. Pomares; G. J. García; L. Payá; F. Torres. Adaptive visual servoing and force control fusion to track surfaces. WSEAS Transactions on Systems. 5, pp. 25 - 32. 2006. ISSN 1109-2777

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista

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



- 62** Ortíz, F; Torres, F. Automatic detection and elimination of specular reflectance in color images by means of MS diagram and vector connected filters. IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics. Part C, Applications and Reviews. 36, pp. 681 - 687. 2006. ISSN 1094-6977
DOI: 10.1109/TSMCC.2005.855424
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.885
Posición de publicación: 41
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 87
- 63** P. Gil; F. Torres; F. G. Ortiz; O. Reinoso. Detection of partial occlusions of assembled components to simplify the disassembly tasks. International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 30, pp. 530 - 539. 2006. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1007/s00170-005-0055-4
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.418
Posición de publicación: 37
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 51
- 64** Torres, F; Candelas, F.A.; Puente, S.T.; Pomares, J.; Gil, P.; Ortíz, F.. Experiences with Virtual Environment and Remote Laboratory for Teaching and Learning Robotics at the University of Alicante. International Journal of Engineering Education. 22, pp. 766 - 776. 2006. ISSN 0949-149X
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.355
Posición de publicación: 47
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 67
- 65** Torres, F; Puente, S. Intelligent disassembly in the demanufacturing process. International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 30, pp. 479 - 480. 2006. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1007/s00170-005-0040-y
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.418
Posición de publicación: 37
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 51
- 66** F. Ortiz; F. Torres; P.Gil. A Comparative Study of Highlights Detection and Elimination by Color Morphology and Polar Color Models. Lecture Notes in Computer Science. 3523, pp. 295 - 302. 2005. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista

**Posición de firma:** 2**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

- 67** Ortiz, F.; Torres, F.. A New Inpainting Method for Highlights Elimination by Colour Morphology. Lecture Notes in Computer Science. 3687, pp. 368 - 376. 2005. ISSN 0302-9743

Tipo de producción: Artículo científico**Tipo de soporte:** Revista**Posición de firma:** 2**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

- 68** S. Dormido, F. Torres. Aplicación de las TICs a la educación en automática. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. 2, pp. 3 - 7. 2005. ISSN 1697-7912

Tipo de producción: Artículo científico**Tipo de soporte:** Revista**Posición de firma:** 1**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

- 69** Ortiz, F.; Torres, F.; Gil, P.. Elimination of Specular Reflection in Color Images by Vector Morphology and Polar Color Models. GESTS International Transaction on Computer Science and Engineering. 1, pp. 95 - 106. 2005. ISSN 1738-6438

Tipo de producción: Artículo científico**Tipo de soporte:** Revista**Posición de firma:** 2**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista sin comité externo evaluador de admisión

- 70** F. A. Candelas; S. T. Puente; F. Torres; V. Segarra; J. Navarrete. Flexible system for simulating and tele-operating robots through the internet. Journal of Robotic Systems. 22, pp. 157 - 166. 2005. ISSN 0741-2223

DOI: 10.1002/rob.20056**Tipo de producción:** Artículo científico**Tipo de soporte:** Revista**Posición de firma:** 2**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista sin comité externo evaluador de admisión**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - ROBOTICS**Índice de impacto:** 0.317**Revista dentro del 25%:** No**Posición de publicación:** 9**Num. revistas en cat.:** 11

- 71** F. A. Candelas; S. T. Puente; F. Torres; V. Segarra; J. Navarrete. Flexible system for simulating and tele-operating robots through the internet. Journal of Robotic Systems. 22, pp. 157 - 166. 2005. ISSN 0741-2223

DOI: 10.1002/rob.20056**Tipo de producción:** Artículo científico**Tipo de soporte:** Revista**Posición de firma:** 2**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista sin comité externo evaluador de admisión**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Categoría:** Science Edition - ROBOTICS**Índice de impacto:** 0.317**Revista dentro del 25%:** No**Posición de publicación:** 9**Num. revistas en cat.:** 11

- 72** Ortiz, F.; Puente, S.; Torres, F.. Mathematical Morphology and Binary Geodesy for Robot Navigation Planning. Lecture Notes in Computer Science. 3686, pp. 118 - 126. 2005. ISSN 0302-9743

Tipo de producción: Artículo científico**Tipo de soporte:** Revista**Posición de firma:** 3**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

- 73** Ortiz, F.; Puente, S.; Torres, F.. Mathematical Morphology and Binary Geodesy for Robot Navigation Planning. Lecture Notes in Computer Science. 3686, pp. 118 - 126. 2005. ISSN 0302-9743

Tipo de producción: Artículo científico**Tipo de soporte:** Revista

**Posición de firma:** 3**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

- 74** J. Pomares, F. Torres. Movement-Flow-Based Visual Servoing and Force Control Fusion for Manipulation Tasks in Unstructured Environments?. IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics. Part C, Applications and Reviews. 35, pp. 4 - 15. 2005. ISSN 1094-6977

DOI: 10.1109/TSMCC.2004.840045**Tipo de producción:** Artículo científico**Posición de firma:** 2**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Índice de impacto:** 0.706**Posición de publicación:** 7**Tipo de soporte:** Revista**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo**Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, CYBERNETICS**Revista dentro del 25%:** No**Num. revistas en cat.:** 18

- 75** F. Ortiz; F. Torres; F. Candelas. Real-Time Elimination of Specular Reflectance in Color Images by 2D Histogram and Mathematical Morphology. Journal of Imaging Science and Technology. 49, pp. 220 - 229. 2005. ISSN 8750-9237

Tipo de producción: Artículo científico**Posición de firma:** 2**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Índice de impacto:** 0.522**Posición de publicación:** 8**Tipo de soporte:** Revista**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista sin comité externo evaluador de admisión**Categoría:** Science Edition - IMAGING SCIENCE & PHOTOGRAPHIC TECHNOLOGY**Revista dentro del 25%:** No**Num. revistas en cat.:** 12

- 76** Torres, F; Gil, P; Puente, ST; Pomares, J; Aracil, R.. Automatic PC disassembly for component recovery. International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 23, pp. 39 - 46. 2004. ISSN 0268-3768

DOI: 10.1007/s00170-003-1590-5**Tipo de producción:** Artículo científico**Posición de firma:** 1**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Índice de impacto:** 0.352**Posición de publicación:** 31**Tipo de soporte:** Revista**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo**Categoría:** Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS**Num. revistas en cat.:** 46

- 77** J. Pomares, F. Torres. Control Visual Basado en Flujo de Movimiento para el Seguimiento de Trayectorias con Oclusiones. IEEE América Latina. 2, 2004. ISSN 1548-0992

Tipo de producción: Artículo científico**Posición de firma:** 2**Tipo de soporte:** Revista**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

- 78** F.ortiz; F.Torres; P.Gil. Gaussian noise elimination in colour images by vector-conncetd filters. International Conference on Pattern Recognition. 17, pp. 807 - 810. 2004. ISSN 1051-4651

Tipo de producción: Artículo científico**Posición de firma:** 2**Tipo de soporte:** Revista**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista sin comité externo evaluador de admisión



- 79** F.A.Candelas; F.Torres; P.Gil; F.Ortiz; S.Puente; J.Pomares. Laboratorio virtual remoto para robótica y evaluación de su impacto en la docencia. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. 1, pp. 49 - 58. 2004. ISSN 1697-7912

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 2

Tipo de soporte: Revista

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

- 80** Ortiz, F.G.; Torres, F.. Vectorial morphological reconstruction for brightness elimination in colour images. Real-Time Imaging. 10, pp. 379 - 387. 2004. ISSN 1077-2014
DOI: 10.1016/j.rti.2004.10.002

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 2

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, SOFTWARE ENGINEERING

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 76

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.455

Posición de publicación: 57

- 81** J. Pomares; S. T. Puente; F. Torres; F. A. Candelas; P. Gil. Virtual disassembly of products based on geometric models. Computers in Industry. 55, pp. 1 - 14. 2004. ISSN 0166-3615
DOI: 10.1016/j.compind.2004.03.001

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 83

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.690

Posición de publicación: 42

- 82** Candelas, F.A.; Puente, S.T.; Torres, F.; Ortiz, F.G.; Gil, P.; Pomares, J.. A Virtual Laboratory for Teaching Robotics. International Journal of Engineering Education. 19, pp. 363 - 370. 2003. ISSN 0949-149X

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista

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

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 63

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.244

Posición de publicación: 44

- 83** Torres, F.; Angulo, J.; Ortiz, F.. Automatic detection of specular reflectance in colour images using the MS diagram. Lecture Notes in Computer Science. 2756, pp. 132 - 139. 2003. ISSN 0302-9743

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 1

Tipo de soporte: Revista

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

- 84** Torres, F.; Puente, S.; Aracil, R.. Disassembly planning based on precedence relations among assemblies. International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 21, pp. 317 - 327. 2003. ISSN 0268-3768
DOI: 10.1007/s001700300037

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 1

Tipo de soporte: Revista

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



Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.446

Posición de publicación: 29

Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 47

- 85** Candelas, F.A.; Torres, F.; Gil, P.; Puente, S.. Static scheduling with interruption costs for computer vision applications. Lecture Notes in Computer Science. 2565, pp. 509 - 522. 2003. ISSN 0302-9743

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 2

Tipo de soporte: Revista

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

- 86** Torres, F.; Jiménez, L.M.; Candelas, F.A.; Azorín, J.M.; Agulló, R.J.. Automatic Inspection for Phase Shift Reflection Defects in Aluminium Web Production. Journal of Intelligent Manufacturing. 13, pp. 151 - 156. 2002. ISSN 0956-5515

DOI: 10.1023/A:1015708604169

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 1

Tipo de soporte: Revista

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

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.551

Posición de publicación: 9

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MANUFACTURING

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 35

- 87** Ortiz-Zamora, F.; Torres, F.; De Juan, E.; Cuenca-Navarro, N.. Colour Mathematical Morphology for Neural Image Analysis. Real-Time Imaging. 8, pp. 455 - 465. 2002. ISSN 1077-2014

DOI: 10.1006/rtim.2002.0288

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 2

Tipo de soporte: Revista

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

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 0.230

Posición de publicación: 63

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS

Revista dentro del 25%: No

Num. revistas en cat.: 69

- 88** Vicente, A.; Gil, P.; Reinoso, O.; Torres, F.. Objects Recognition by means of projective invariants considering corner-points. Journal of WSCG. 10, pp. 129 - 135. 2002. ISSN 1213-6972

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 2

Tipo de soporte: Revista

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

- 89** Fernández, C.; Torres, F.; Puente, S.. SASEPA: Simultaneous Allocation and Scheduling with Exclusion and Precedence relations Algorithm. Lecture Notes in Computer Science. 2328, pp. 65 - 70. 2002. ISSN 0302-9743

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 2

Tipo de soporte: Revista

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

- 90** Reinoso, O.; Sebastián, J.M.; Aracil, R.; Torres, F.. Morphological operations with subpixel resolution on digital images. Machine Graphics & Vision. 10, pp. 89 - 102. 2001. ISSN 1230-0535

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 4

Tipo de soporte: Revista

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



- 91** F. Torres; FA Candelas; ST Puente; FG Ortíz. Graph models applied to specification, simulation, allocation, and scheduling of real-time computer vision applications. INTERNATIONAL JOURNAL OF IMAGING SYSTEMS AND TECHNOLOGY. 11 - 5, pp. 287 - 291. WILEY-BLACKWELL, COMMERCE PLACE, 350 MAIN ST, MALDEN 02148, MA USA, 2000. ISSN 0899-9457
DOI: 10.1002/ima.1014
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.495
Posición de publicación: 102
Tipo de soporte: Revista
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 204
- 92** Torres, F.; Candelas, F.A.; Puente, S.T.; Otros. Simulation and Scheduling of Real-Time Computer Vision Algorithms. Lecture Notes in Computer Science. pp. 98 - 114. 1999. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
- 93** Torres, F.; Sebastian, J. M.; Aracil, R.; Jimenez, L. M.; Reinoso, O.. Automated real-time visual inspection system for high- resolution superimposed printings. Image and Vision Computing. 16, pp. 947 - 958. 1998. ISSN 0262-8856
DOI: 10.1016/S0262-8856(98)00059-6
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.431
Posición de publicación: 31
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 62
- 94** Torres, F.; Santiago T. Puente; Andrés Úbeda. Assistance Robotics and Biosensors. pp. 1 - 191. Office MDPI AG, 2018. ISBN 978-3-03897-395-9
DOI: <https://doi.org/10.3390/s18072366>
Tipo de producción: Libro o monografía científica
Posición de firma: 1
Nº total de autores: 3
Tipo de soporte: Libro
Grado de contribución: Editor/a o coeditor/a
- 95** O. Reinoso; J.M. Sebastián; F. Torres; R. Aracil. Control de Sistemas Discretos. pp. 1 - 331. Comunidad de Madrid(España): McGraw-Hill Interamericana de España, 2004. ISBN 84-481-4204-7
Tipo de producción: Libro o monografía científica
Posición de firma: 1
Tipo de soporte: Libro
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de libro completo
- 96** Torres, F.; Candelas, F.A.; Puente, S.T.. Sistemas para la Transmisión de Datos. pp. 1 - 150. Universidad de Alicante, 2001. ISBN 84-7908-648-3
Tipo de producción: Libro o monografía científica
Posición de firma: 1
Tipo de soporte: Libro
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de libro completo
- 97** Torres, F.; Candelas, F.A.; Puente, S.T.. Sistemas para la Transmisión de Datos. pp. 1 - 150. Comunidad Valenciana(España): Universitat d'Alacant, 1999. ISBN 84-7908-505-3
Tipo de producción: Libro o monografía científica
Tipo de soporte: Libro

**Posición de firma:** 1**Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de libro completo

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

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** Desarrollos en BLUE para Manipulación Móvil en Entornos Exteriores No Estructurado
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Logroño, España
Fecha de celebración: 07/09/2022
Fecha de finalización: 09/09/2022
Entidad organizadora: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
 Castaño, J; Paez-Ubieta, I; Muñoz, MA; Velasco, E; Candelas, FA; Puente, ST; Gil, P.; Torres, F."Desarrollos en BLUE para Manipulación Móvil en Entornos Exteriores No Estructurado". En: Actas del XLIII Jornadas de Automática. pp. 851 - 857. -, ISBN 978-84-9749-841-8
DOI: 0.17979/spudc.9788497498418.0851
- 2** **Título del trabajo:** Fusión de Odometría LiDAR y GNSS Mediante Transformaciones Relativas
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Logroño, España
Fecha de celebración: 07/09/2022
Fecha de finalización: 09/09/2022
Entidad organizadora: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
 Muñoz, MA; Velasco Sanchez, E; Candelas F.A.; Torres, F."Fusión de Odometría LiDAR y GNSS Mediante Transformaciones Relativas". En: Actas del XLIII Jornadas de Automática. pp. 792 - 797. -, ISBN 978-84-9749-841-8
DOI: 0.17979/spudc.9788497498418.00792
- 3** **Título del trabajo:** Overview and future trends of control education
Nombre del congreso: 13th IFAC Symposium on Advances in Control Education
Ciudad de celebración: Hamburg Bergedorf, Alemania
Fecha de celebración: 24/07/2022
Fecha de finalización: 27/07/2022
Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control (IFAC)



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

DOI: 10.1016/j.ifacol.2022.09.228

- 4 Título del trabajo:** Detection and Classification of Obstacles Using a 2D LiDAR Sensor
Nombre del congreso: ALLSENSORS 2020 : The Fifth International Conference on Advances in Sensors, Actuators, Metering and Sensing
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 21/11/2020
Fecha de finalización: 21/11/2020
Entidad organizadora: International Academy, Research, and Industry Association (IARIA)
Alejandro Olivas González; Fernando Torres Medina. "Detection and Classification of Obstacles Using a 2D LiDAR Sensor". pp. 63 - 66. ISSN 2519-836X, ISBN 978-1-61208-766-5
- 5 Título del trabajo:** Robotic workcell for sole grasping in footwear manufacturing
Nombre del congreso: 25th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Viena, Austria
Fecha de celebración: 08/09/2020
Fecha de finalización: 11/09/2020
Entidad organizadora: IEEE IES Technical Committee on Factory Automation
Oliver, G.; Gil, P. "Robotic workcell for sole grasping in footwear manufacturing".
- 6 Título del trabajo:** Introduction of Robotics in the First Year of Engineering through the Design, Construction and Competition of Robots
Nombre del congreso: 24th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 10/09/2019
Fecha de finalización: 13/09/2019
Entidad organizadora: IEEE IES Technical Committee on Factory Automation
Francisco Candelas Herías; Fernando Torres Medina; Santiago Puente Méndez; Iván del Pino Bastida; Miguel Ángel Muñoz Bañón. "Introduction of Robotics in the First Year of Engineering through the Design, Construction and Competition of Robots".
- 7 Título del trabajo:** vision2tactile: Feeling Touch by Sight
Nombre del congreso: Workshop on Closing the Reality Gap in Sim2real Transfer for Robotic Manipulation
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Friburgo, Alemania
Fecha de celebración: 23/06/2019
Fecha de finalización: 23/06/2019
Entidad organizadora: Robotics Science and Systems
Zapata-Impata, B.S.; Gil, P.; Torres, F. "vision2tactile: Feeling Touch by Sight". Disponible en Internet en: <<https://sim2real.github.io/>>.
- 8 Título del trabajo:** Avances en BLUE: Robot para la Localización en Entornos No Estructurados
Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica
Autor de correspondencia: No



Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 13/06/2019

Fecha de finalización: 14/06/2019

Entidad organizadora: CEA-IFAC

Muñoz-Bañón, M. Á.; del Pino, I.; Gil, P.; Candelas, F.A.; Torres, F.; Torres, F. "Avances en BLUE: Robot para la Localización en Entornos No Estructurados". ISBN 978-84-09-12133-5

9 Título del trabajo: Predicción de la estabilidad en tareas de agarre robótico con información táctil

Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 13/06/2019

Fecha de finalización: 14/06/2019

Entidad organizadora: CEA-IFAC

Zapata-Impata, B.S; Gil, P.; Torres, F. "Predicción de la estabilidad en tareas de agarre robótico con información táctil". ISBN 978-84-09-12133-5

10 Título del trabajo: 3DCNN Peformance in Hand Gesture Recognition Applied to Robot Arm Interaction

Nombre del congreso: 8th International Conference on Pattern Recognition Applications and Methods (ICPRAM 2019)

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Praga, República Checa

Fecha de celebración: 19/02/2019

Fecha de finalización: 21/02/2019

Entidad organizadora: INSTICC

Castro-Vargas, J.; Zapata-Impata, B.S.; Gil, P.; Garcia-Rodriguez, J.; Torres F. "3DCNN Peformance in Hand Gesture Recognition Applied to Robot Arm Interaction". Disponible en Internet en: <<http://www.scitepress.org/PublicationsDetail.aspx?ID=daE5UaMoRY8=&t=1>>.

11 Título del trabajo: Evaluation of hand-grip features using low-cost electromyography

Nombre del congreso: 4th International Conference on NeuroRehabilitation (ICNR2018)

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Pisa, Italia

Fecha de celebración: 16/10/2018

Jover, A.; Martí, G.; Fernando Torres Medina; Puente, S.T.; Ubeda, A. ISBN 978-3-030-01844-3

12 Título del trabajo: Non-Matrix Tactile Sensors: How Can Be Exploited Their Local Connectivity For Predicting Grasp Stability?

Nombre del congreso: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Fecha de celebración: 01/10/2018

Entidad organizadora: IEEE

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

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

13 Título del trabajo: CLEAR. Un Módulo para la Robotización de Máquinas Ackermann

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Badajoz, España

Fecha de celebración: 05/09/2018

Saúl Cova-Rocamora; Iván del Pino; Miguel Á. Muñoz-Bañón; Miguel Á. Contreras; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "CLEAR. Un Módulo para la Robotización de Máquinas Ackermann". En: Actas del XXXIX Jornadas de Automática. -,

14 Título del trabajo: CONTROL DE LA MANO ALLEGRO USANDO SMARTPHONES

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Badajoz, España

Fecha de celebración: 05/09/2018

Luci#769; a Mas Lillo, Santiago T. Puente, Fernando Torres, Francisco A. Candelas. "CONTROL DE LA MANO ALLEGRO USANDO SMARTPHONES". En: Actas del XXXIX Jornadas de Automática. -,

15 Título del trabajo: INTEGRACIÓN Y EVALUACIÓN DE UN SISTEMA RTK DE BAJO COSTE EN UN VEHÍCULO TERRESTRE NO TRIPULADO

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Badajoz, España

Fecha de celebración: 05/09/2018

Iván del Pino; Miguel A. Muñoz-Bañón; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "INTEGRACIÓN Y EVALUACIÓN DE UN SISTEMA RTK DE BAJO COSTE EN UN VEHÍCULO TERRESTRE NO TRIPULADO". En: Actas del XXXIX Jornadas de Automática. -,

16 Título del trabajo: Implementación y Evaluación de un Esquema de Control Mioeléctrico ON/OFF Utilizando Hardware de Bajo Coste

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Badajoz, España

Fecha de celebración: 05/09/2018

López, J.M.; Martí, G.; Puente, S.T.; Candelas F.A.; Úbeda, A.; Torres, F. "Implementación y Evaluación de un Esquema de Control Mioeléctrico ON/OFF Utilizando Hardware de Bajo Coste". En: Actas del XXXIX Jornadas de Automática. -,

17 Título del trabajo: Speed Estimation for Control of an Unmanned Ground Vehicle using Extremely Low Resolution Sensors

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Oporto, Portugal

Fecha de celebración: 29/07/2018

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

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

Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: Valladolid, España



Fecha de celebración: 14/06/2018

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

- 19 Título del trabajo:** Presenting BLUE: a roBot for Localization in Unstructured Environments
Nombre del congreso: 18th IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions (ICARSC 2018)

Tipo evento: Congreso

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Torres Vedras, Portugal

Fecha de celebración: 21/05/2018

Forma de contribución: Artículo científico

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

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

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Londres, Reino Unido

Fecha de celebración: 17/07/2017

Fecha de finalización: 21/07/2017

Forma de contribución: Artículo científico

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

- 21 Título del trabajo:** e-Health: Biomedical instrumentation with Arduino

Nombre del congreso: 20th IFAC 2017 World Congress

Tipo evento: Congreso

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Toulouse, Francia

Fecha de celebración: 09/07/2017

Fecha de finalización: 14/07/2017

Entidad organizadora: IFAC World Congress on Automatic Control

Forma de contribución: Artículo científico

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

- 22 Título del trabajo:** Sistema robótico multisensorial con manipulación dual para tareas asistenciales humano-robot

Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica 2017

Tipo evento: Jornada

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: Valencia, España

Fecha de celebración: 08/06/2017

Fecha de finalización: 09/06/2017

Forma de contribución: Artículo científico

J. Pomares; P. Gil; F. Torres; F.A. Candelas; S.T. Puente; G.J. García; A. Alabdo; B. Zapata.



- 23 Título del trabajo:** GSHOT: a Global Descriptor from SHOT to Reduce Time and Space Requirements
Nombre del congreso: Eurographics Workshop on 3D Object Retrieval 2017
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Lyon, Francia
Fecha de celebración: 23/04/2017
Fecha de finalización: 24/04/2017
Forma de contribución: Artículo científico
C.M. Mateo; P. Gil; F. Torres. En: Proceedings of Eurographics Workshop on 3D Object Retrieval 2017.
- 24 Título del trabajo:** Oil Spill Detection using Segmentation based Approaches
Nombre del congreso: ICPRAM 2017 (6th International Conference on Pattern Recognition Applications and Methods)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Oporto, Portugal
Fecha de celebración: 24/02/2017
Fecha de finalización: 26/02/2017
Forma de contribución: Artículo científico
D. Mira; P. Gil; B. Alacid; F. Torres.
- 25 Título del trabajo:** DM-UAV: Dexterous Manipulation Unmanned Aerial Vehicle
Nombre del congreso: 9th International Conference on Agents and Artificial Intelligence
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Oporto, Portugal
Fecha de celebración: 24/01/2017
Fecha de finalización: 26/01/2017
A. Torres; F.A. Candelas; D. Mira; F. Torres. "Competition benchmarking to design and program mobile robots". En: Proceedings of 9th International Conference on Agents and Artificial Intelligence.
- 26 Título del trabajo:** Competition benchmarking to design and program mobile robots
Nombre del congreso: IEEE Conference on Control Applications
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Buenos Aires, Argentina
Fecha de celebración: 19/09/2016
F.A. Candelas; S.T. Puente; F. Torres. "Competition benchmarking to design and program mobile robots". En: Proceedings of 2016 IEEE Multiconference on Systems and Control. IEEE Press, ISBN 978-1-5090-0754-7
- 27 Título del trabajo:** CONTROL VISUAL DINÁMICO BASADO EN FPGA DE UN ROBOT MANIPULADOR DE 6 GRADOS DE LIBERTAD
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Alabdo, A.; Pérez, J.; Pomares, J.; García, G.J.; Torres, F. "CONTROL VISUAL DINÁMICO BASADO EN FPGA DE UN ROBOT MANIPULADOR DE 6 GRADOS DE LIBERTAD". En: Actas de las XXXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-617-4298-1

- 28 Título del trabajo:** Control Táctil Adaptable para la manipulación de objetos deformables
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Delgado, A.; Jara, C.A.; Torres, F. "Control Táctil Adaptable para la manipulación de objetos deformables". En: Actas de las XXXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-617-4298-1
- 29 Título del trabajo:** Estudio inicial de un vehículo autónomo marino de superficie
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Puente, S.T.; Torres, F.; Candelas, F.; Cano, C. "Estudio inicial de un vehículo autónomo marino de superficie". En: Actas de las XXXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-617-4298-1
- 30 Título del trabajo:** Introducción a la robótica con actividades de construcción, programación y competición de robots
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Francisco A. Candelas; Fernando Torres; Santiago T. Puente. "Introducción a la robótica con actividades de construcción, programación y competición de robots". En: Actas de las XXXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-617-4298-1
- 31 Título del trabajo:** Técnicas de segmentación en imágenes SLAR para la detección de vertidos de hidrocarburos
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Mira, D.; Alacid, B.; Gil, P.; Torres, F. "Técnicas de segmentación en imágenes SLAR para la detección de vertidos de hidrocarburos". En: Actas de las XXXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-617-4298-1
- 32 Título del trabajo:** Autonomous Surface Vessel based on a Low Cost Catamaran Design
Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Lisbon, Portugal
Fecha de celebración: 29/07/2016
Puente, S.; Candelas, F.; Torres, F.; Basalai, D. "Autonomous Surface Vessel based on a Low Cost Catamaran Design". En: Proceedings of the 13th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2016). SciTePress - Science and Technology Publications, ISBN 978-989-758-198-4

- 33 Título del trabajo:** Enseñanza de Imagen y Video por Computador en el Grado de Multimedia
Nombre del congreso: JORNADAS DE REDES DE INVESTIGACIÓN EN DOCENCIA UNIVERSITARIA
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Universidad de Alicante, España
Fecha de celebración: 30/06/2016
Gil, P.; García, G.J.; Puente, S.T.; Mateo, C.M.; Mira, D.; Alacid, B.; Torres, F. "Enseñanza de Imagen y Video por Computador en el Grado de Multimedia". En: Actas de las XIV Jornadas de Redes de Investigación en Docencia Universitaria. -, ISBN Por determinar
- 34 Título del trabajo:** Metodología de Análisis de Gestión de Calidad en el Máster Universitario en Automática y Robótica
Nombre del congreso: JORNADAS DE REDES DE INVESTIGACIÓN EN DOCENCIA UNIVERSITARIA
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 30/06/2016
Pomares, J.; García, G.J.; Jara, C.A.; Torres, F.; Candelas, F.; Puente, S.T.; Gil, P.; Gil, J. "Metodología de Análisis de Gestión de Calidad en el Máster Universitario en Automática y Robótica". -,
- 35 Título del trabajo:** Visual/Tactile-based sensing strategy for grasping of planar non-rigid objects
Nombre del congreso: International symposium on robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Munich, Alemania
Fecha de celebración: 21/06/2016
Gil, P.; Mateo, C.M.; Delgado, A.; Torres, F. "Visual/Tactile-based sensing strategy for grasping of planar non-rigid objects". En: Proceedings de 47th International Symposium on Robotics (ISR2016). -,
- 36 Título del trabajo:** FPGA-based visual control of robot manipulators using dynamic perceptibility
Nombre del congreso: International Conference on ReConFigurable Computing and FPGAs (ReConFig)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Mexico City, México
Fecha de celebración: 07/12/2015
Pérez, J.; Alabdo, A.; García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F. "FPGA-based visual control of robot manipulators using dynamic perceptibility". -,
- 37 Título del trabajo:** Control of Robot Fingers with Adaptable Tactile Servoing to Manipulate Deformable Objects
Nombre del congreso: Iberian Robotics Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Lisboa, Lisboa, Portugal
Fecha de celebración: 19/11/2015
Delgado, A.; Jara, C.A.; Torres, F.; Mateo C.M. "Control of Robot Fingers with Adaptable Tactile Servoing to Manipulate Deformable Objects". En: Springer - Advances in Intelligent Systems and Computing Series. Springer,
- 38 Título del trabajo:** Experiences on Using Arduino for Laboratory Experiments of Automatic Control and Robotics
Nombre del congreso: IFAC Workshop on Internet Based Control Education

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Brescia, Italia

Fecha de celebración: 04/11/2015

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

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

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: LUXEMBURGO, Luxemburgo

Fecha de celebración: 08/09/2015

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

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

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Bilbao, España

Fecha de celebración: 03/09/2015

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

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

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Bilbao, España

Fecha de celebración: 03/09/2015

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

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

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Bilbao, España

Fecha de celebración: 03/09/2015

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

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

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Bilbao, España

Fecha de celebración: 03/09/2015

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

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

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Colmar-Alsace, Francia

Fecha de celebración: 21/07/2015

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

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

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Colmar-Alsace, Francia

Fecha de celebración: 21/07/2015

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

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

Nombre del congreso: Mediterranean Conference on Control and Automation

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Unión Europea

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

Fecha de celebración: 16/06/2015

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

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

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

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

Fecha de celebración: 14/09/2014

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

48 Título del trabajo: Arquitectura abierta de control visual directo sobre FPGA

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Valencia, España

Fecha de celebración: 03/09/2014

Alabdo, A.; García, G. J.; Pomares, J.; Torres, F. "Arquitectura abierta de control visual directo sobre FPGA". En: Actas de XXXV Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-697-0589-6



- 49 Título del trabajo:** Criterios para resolución de redundancia en control visual directo de manipuladores
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 03/09/2014
Pérez, J.; Pomares, J.; García G. J.; Jara, C. A.; Torres, F. "Criterios para resolución de redundancia en control visual directo de manipuladores". En: Actas de XXXV Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-697-0589-6
- 50 Título del trabajo:** Localización de objetos 3d con ambigüedad de vista en tareas de guiado robótico
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 03/09/2014
Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F. "Localización de objetos 3d con ambigüedad de vista en tareas de guiado robótico". En: Actas de XXXV Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-697-0589-6
- 51 Título del trabajo:** A Performance Evaluation of Surface Normals-Based Descriptors for Recognition of Objects using CAD-models
Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Viena, Austria
Fecha de celebración: 01/09/2014
Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F. "A Performance Evaluation of Surface Normals-Based Descriptors for Recognition of Objects using CAD-models". En: Proceedings of ICINCO 2014. -,
- 52 Título del trabajo:** Active visual features based on events to guide robot manipulators in tracking tasks
Nombre del congreso: IFAC World Congress on Automatic Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Cape Town,
Fecha de celebración: 24/08/2014
Gil, P; García, G.J; Mateo, C.M.; Torres, F. "Active visual features based on events to guide robot manipulators in tracking tasks". -,
- 53 Título del trabajo:** Geometric Object Recognition in Range Image for Grasping
Nombre del congreso: International Computer Vision Summer School
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Unión Europea
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Sicilia, Sicilia, Italia
Fecha de celebración: 13/07/2014
Mateo; C.M; Gil; P; Torres; F. "Geometric Object Recognition in Range Image for Grasping". En: Actas International Computer Vision Summer School 2014. -,
- 54 Título del trabajo:** Metodología docente para la incorporación de laboratorios virtuales en el plan de estudios del máster universitario en automática y robótica
Nombre del congreso: JORNADAS DE REDES DE INVESTIGACIÓN EN DOCENCIA UNIVERSITARIA



Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: ALICANTE, España

Fecha de celebración: 03/07/2014

Pomares, J.; Candelas, F.A.; García, G.J.; Gil, P.; Jara, C.A.; Puente, S.T.; Torres, F.; Mira, D.; Perez, J. "Metodología docente para la incorporación de laboratorios virtuales en el plan de estudios del máster universitario en automática y robótica". -,

55 Título del trabajo: Event-based visual servoing with features' prediction

Nombre del congreso: Iberian Robotics Conference (ROBOT 2013)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Unión Europea

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

Ciudad de celebración: Madrid, España

Fecha de celebración: 28/11/2013

García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F.; Gil, P. "Event-based visual servoing with features' prediction". En: Actas del First Iberian Robotics Conference (ROBOT 2013). -,

56 Título del trabajo: Finger prototype based on servo-motors for a robot hand

Nombre del congreso: Iberian Robotics Conference (ROBOT 2013)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Unión Europea

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Madrid, España

Fecha de celebración: 28/11/2013

Puente, S.T.; Torres, F.; Mira, D. "Finger prototype based on servo-motors for a robot hand". En: Actas del First Iberian Robotics Conference (ROBOT 2013). -,

57 Título del trabajo: Análisis del descriptor VFH para el reconocimiento 3D de múltiples vistas de objetos domésticos

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Terrassa, España

Fecha de celebración: 04/09/2013

Martínez, F.; Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F. "Análisis del descriptor VFH para el reconocimiento 3D de múltiples vistas de objetos domésticos". En: Actas del XXXIV Jornadas de Automática. CEA, Comité Español de Automática, ISBN 978-84-616-5063-7

58 Título del trabajo: Automatización de vehículo marino no tripulado en superficie para guiado autónomo

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Terrassa, España

Fecha de celebración: 04/09/2013

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

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

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Terrassa, España

Fecha de celebración: 04/09/2013

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

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

Nombre del congreso: Advances in Control Education

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Sheffield, Reino Unido

Fecha de celebración: 28/08/2013

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

61 Título del trabajo: Event-based visual servoing

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Reykjavik, Islandia

Fecha de celebración: 29/07/2013

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

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

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Reykjavik, Islandia

Fecha de celebración: 29/07/2013

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

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

Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Karlsruhe, Karlsruhe, Alemania

Fecha de celebración: 06/05/2013

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

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

Nombre del congreso: IEEE International Conference on Mechatronics

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Vicenza, Italia



Fecha de celebración: 27/02/2013

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

- 65 Título del trabajo:** RGBD Human-Hand Recognition for the Interaction with Robot-Hand
Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Vilamoura, Algarve, Portugal
Fecha de celebración: 07/10/2012

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

- 66 Título del trabajo:** Diseño CAD/CAM de un prototipo de dedo para una mano antropomórfica acciona con servomotores
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Vigo, España
Fecha de celebración: 05/09/2012

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

- 67 Título del trabajo:** RASMA: Plataforma para la Creación de Animaciones Stop-Motion con Asistencia Robótica
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Vigo, España
Fecha de celebración: 05/09/2012

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

- 68 Título del trabajo:** Reconocimiento de manos con sensor RGB-D
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Vigo, España
Fecha de celebración: 05/09/2012

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

- 69 Título del trabajo:** Disassembly Planning using Visual Servoing
Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Roma, Italia
Fecha de celebración: 28/07/2012



S. T. Puente, J. Pomares and F. Torres. "Disassembly Planning using Visual Servoing". En: Proceedings of 9th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2012). SciTePress - Science and Technology Publications,

- 70** **Título del trabajo:** Synchronous Collaboration with Virtual and Remote Labs in Moodle
Nombre del congreso: Advances in Control Education
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Nizhy Novgorod, Rusia
Fecha de celebración: 19/06/2012
Jara, C.A.; Heradio, R.; De la Torre, L.; Sánchez, J.; Dormido, S.; Torres, F.; Candelas, F.A. "Synchronous Collaboration with Virtual and Remote Labs in Moodle". En: Proceedings of the 9th IFAC Symposium Advances in Control Education. -, ISBN 978-3-902823-01-4
- 71** **Título del trabajo:** Synchronous collaboration between auto-generated WebGL applications and 3D virtual laboratories created with Easy Java Simulations
Nombre del congreso: Advances in Control Education
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Nizhy Novgorod, Rusia
Fecha de celebración: 19/06/2012
Jara, C.A.; Candelas, F.A.; Torres, F.; Salzmann, C.; Gillet, D.; Esquembre, F.; Dormido, S. "Synchronous collaboration between auto-generated WebGL applications and 3D virtual laboratories created with Easy Java Simulations". En: Proceedings of the 9th IFAC Symposium Advances in Control Education. -, ISBN 978-3-902823-01-4
- 72** **Título del trabajo:** Control visual combinado de dos robots acoplados para su aplicación a tareas de manipulación
Nombre del congreso: Workshop de Robótica
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 28/11/2011
Pomares, J.; García, G. J.; Jara, C. A.; Perea, I.; Torres, F. "Control visual combinado de dos robots acoplados para su aplicación a tareas de manipulación". En: Actas del III Workshop de Robótica: Robótica experimental. -,
- 73** **Título del trabajo:** Creación de laboratorios virtuales de robótica mediante EjsRL
Nombre del congreso: Workshop de Robótica
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 28/11/2011
Jara, C.A.; Candelas, F.A.; Torres, F. "Creación de laboratorios virtuales de robótica mediante EjsRL". En: Actas del III Workshop de Robótica: Robótica experimental. -,
- 74** **Título del trabajo:** Visual Control of a Multi-Robot Coupled System: Application to Collision Avoidance in Human-Robot Interaction
Nombre del congreso: International Conference on Computer Vision
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Barcelona, España



Fecha de celebración: 06/11/2011

Pomares, J.; García, G. J.; Perea, I.; Corrales, J. A.; Jara, C. A.; Torres, F. "Visual Control of a Multi-Robot Coupled System: Application to Collision Avoidance in Human-Robot Interaction". En: Actas del congreso. Workshops.. IEEE Computer Society, ISBN 978-4673-0061-2

- 75 Título del trabajo:** COOPER (COupled OPERation Robot): Control de una estructura articular RRR acoplada a un manipulador

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Sevilla, España

Fecha de celebración: 07/09/2011

Iván Perea; Gabriel J. García; Carlos A. Jara; Jorge Pomares; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "COOPER (COupled OPERation Robot): Control de una estructura articular RRR acoplada a un manipulador". En: Actas de las XXXII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-694-6454-0

- 76 Título del trabajo:** Prototipo de dedo y pulgar para una mano antropomórfica accionada por servomotores

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Sevilla, España

Fecha de celebración: 07/09/2011

Mira Martínez, D.; Puente Méndez, S.T.; Torres Medina, F. "Prototipo de dedo y pulgar para una mano antropomórfica accionada por servomotores". En: Actas de las XXXII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-694-6454-0

- 77 Título del trabajo:** Reajuste de tareas de manipulación robótica mediante información táctil

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Sevilla, España

Fecha de celebración: 07/09/2011

Corrales, J.A; Torres, F; García, G.J; Gil, P. "Reajuste de tareas de manipulación robótica mediante información táctil". En: Actas de las XXXII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-694-6454-0

- 78 Título del trabajo:** Replicación de movimientos con marcadores visuales para la interacción hombre-máquina

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Sevilla, España

Fecha de celebración: 07/09/2011

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

- 79 Título del trabajo:** Real time unilateral teleoperation system for arm movement performance

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Noordwijkerhout,

Fecha de celebración: 28/07/2011



Puente, S.T.; Torres, F.; Castelló F."Real time unilateral teleoperation system for arm movement performance". -,

80 Título del trabajo: Visual Servoing of a multi-robotic system for manipulation tasks

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Noordwijkerhout,

Fecha de celebración: 28/07/2011

Pomares, J.; Candelas, F. A.; Jara, C.; García, G. J.; Perea, I.; Torres, F."Visual Servoing of a multi-robotic system for manipulation tasks". -,

81 Título del trabajo: Sistema Interactivo de Aprendizaje Autónomo y Autoevaluación dentro del Marco del EEES aplicado a la Titulación Ingeniería Informática de la Universidad de Alicante

Nombre del congreso: IX Jornada de redes de investigación en docencia universitaria

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Universidad de Alicante, España

Fecha de celebración: 16/06/2011

Pomares Baeza, J.; Gil Vázquez, P.; Candelas Herías, F.A.; Puente Méndez, S.T.; Torres Medina, F.; Corrales Ramón, J.A.; Jara Bravo, C.A.; García Gómez, G.J.; Perea Fuentes, I."Sistema Interactivo de Aprendizaje Autónomo y Autoevaluación dentro del Marco del EEES aplicado a la Titulación Ingeniería Informática de la Universidad de Alicante". -,

82 Título del trabajo: Direct Visual Servo Control of a Robot to Track Trajectories in Supervision Tasks

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Singapore, Singapur

Fecha de celebración: 05/12/2010

García, G. J.; Jara, C. A.; Pomares, J.; Torres, F."Direct Visual Servo Control of a Robot to Track Trajectories in Supervision Tasks". En: Proceedings of the 11th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision. -, ISBN 978-1-4244-7813-2

83 Título del trabajo: Modelling and Simulation of a Multi-fingered Robotic Hand for Grasping Tasks

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Singapore, Singapur

Fecha de celebración: 05/12/2010

Corrales, J. A.; Jara, C. A.; Torres, F."Modelling and Simulation of a Multi-fingered Robotic Hand for Grasping Tasks". En: Proceedings of the 11th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision. -, ISBN 978-1-4244-7813-2

84 Título del trabajo: Control visual dinámico para seguimiento intemporal de trayectorias con velocidad constante

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Jaén, España

Fecha de celebración: 08/09/2010



García, G. J.; Pomares, J.; Torres, F. "Control visual dinámico para seguimiento intemporal de trayectorias con velocidad constante". En: Actas de las XXXI Jornadas de Automática. Universidad de Jaén, ISBN 978-84163-0715-1

85 Título del trabajo: DISEÑO Y CONSTRUCCIÓN DE UNA ESTRUCTURA ARTICULADA RRR ACOPLADA A UN MANIPULADOR PA-10

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Jaén, España

Fecha de celebración: 08/09/2010

Iván Perea; Carlos A. Jara; Francisco A. Candelas; Jorge Pomares; Fernando Torres. "DISEÑO Y CONSTRUCCIÓN DE UNA ESTRUCTURA ARTICULADA RRR ACOPLADA A UN MANIPULADOR PA-10". En: Actas de las XXXI Jornadas de Automática. Universidad de Jaén, ISBN 978-84163-0715-1

86 Título del trabajo: Modelo Dinámico de una Mano Robótica con Mecanismo de Desacople Mecánico en los Dedos

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Jaén, España

Fecha de celebración: 08/09/2010

Corrales, J. A.; Torres, F.; Candelas, F. A. "Modelo Dinámico de una Mano Robótica con Mecanismo de Desacople Mecánico en los Dedos". En: Actas de las XXXI Jornadas de Automática. Universidad de Jaén, ISBN 978-84163-0715-1

87 Título del trabajo: NUEVA TARJETA DE SENSORIZACIÓN Y CONTROL PARA ROBOT HUMANOIDE

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Jaén, España

Fecha de celebración: 08/09/2010

Iván Perea; Santiago Puente; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "NUEVA TARJETA DE SENSORIZACIÓN Y CONTROL PARA ROBOT HUMANOIDE". En: Actas de las XXXI Jornadas de Automática. Universidad de Jaén, ISBN 978-84163-0715-1

88 Título del trabajo: Analysis and Adaptation of Integration Time in PMD Camera for Visual Servoing

Nombre del congreso: International Conference on Pattern Recognition

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Estambul,

Fecha de celebración: 23/08/2010

Gil, P; Pomares, J; Torres, F. "Analysis and Adaptation of Integration Time in PMD Camera for Visual Servoing". En: Actas del 20th International Conference on Pattern Recognition. -,

89 Título del trabajo: EJS+EjsRL: a free Java tool for advanced Robotics simulation and Computer Vision processing

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Funchal (Madeira), Portugal

Fecha de celebración: 15/06/2010



Jara, C. A.; Candelas, F. A.; Pomares, J.; Gil, P.; Torres, F. "EJS+EjsRL: a free Java tool for advanced Robotics simulation and Computer Vision processing". En: Proceedings of the 7th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics. -, ISBN 978-989-8425-01-0

- 90 Título del trabajo:** Estudio Cuantitativo y Cualitativo de un Curso de Redes de Computadores usando la Plataforma LCMS-Moodle y Wimba Create

Nombre del congreso: VIII Jornadas de Redes de Investigación en Docencia Universitaria.

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 08/06/2010

Gil, P.; Pomares, J.; Candelas, F.; Puente, S.T; Jara, C.A; García G.J; Corrales, J.A; Torres, F. "Estudio Cuantitativo y Cualitativo de un Curso de Redes de Computadores usando la Plataforma LCMS-Moodle y Wimba Create". En: Actas de las VIII Jornadas de Redes de Investigación en Docencia Universitaria.. -, ISBN 978-84-693-6845-9

- 91 Título del trabajo:** Diseño e implementación de una biblioteca gráfica 3D para Easy Java Simulations

Nombre del congreso: Jornadas de Enseñanza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática.

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: León, España

Fecha de celebración: 02/06/2010

Jara, C. A.; Esquembre, F.; Candelas, F. A.; Torres, F.; Dormido, S. "Diseño e implementación de una biblioteca gráfica 3D para Easy Java Simulations". En: Actas de las VI Jornadas de Enseñanza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática. -, ISBN 978-84-693-1779-2

- 92 Título del trabajo:** Simulaciones robóticas avanzadas mediante la plataforma Ejs+EjsRL

Nombre del congreso: Jornadas de Enseñanza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática.

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: León, España

Fecha de celebración: 02/06/2010

Jara, C. A.; Candelas, F. A.; Torres, F. "Simulaciones robóticas avanzadas mediante la plataforma Ejs+EjsRL". En: Actas de las VI Jornadas de Enseñanza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática. -, ISBN 978-84-693-1779-2

- 93 Título del trabajo:** Safe Human-Robot Interaction based on a Hierarchy of Bounding Volumes

Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Anchorage, Alaska, Estados Unidos de América

Fecha de celebración: 03/05/2010

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

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

Nombre del congreso: International Conference on Computer Supported Education

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Valencia, España



Fecha de celebración: 07/04/2010

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

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

Nombre del congreso: Advances in Control Education

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Kumamoto,

Fecha de celebración: 21/10/2009

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

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

Nombre del congreso: Advances in Control Education

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Kumamoto,

Fecha de celebración: 21/10/2009

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

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

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: Valladolid, España

Fecha de celebración: 02/09/2009

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

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

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Valladolid, España

Fecha de celebración: 02/09/2009

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

99 Título del trabajo: Visual Servoing Path Tracking for Safe Human-Robot Interaction

Nombre del congreso: IEEE International Conference on Mechatronics

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Málaga, España

Fecha de celebración: 14/04/2009



G. J. Garcia; J. A. Corrales; J. Pomares; F. A. Candelas; F. Torres. "Visual Servoing Path Tracking for Safe Human-Robot Interaction". En: Proceedings of the 5th IEEE International Conference on Mechatronics. Universidad de Málaga, ISBN 978-1-4244-4195-2

100 Título del trabajo: An augmented reality interface for training robotics through the web

Nombre del congreso: International symposium on robotics

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Barcelona, España

Fecha de celebración: 10/03/2009

Carlos A. Jara; Francisco A. Candelas; Pablo Gil; Manuel Fernández; Fernando Torres. "An augmented reality interface for training robotics through the web". En: Proceedings 40th International Symposium on Robotics. -, ISBN 978-84-920933-8-0

101 Título del trabajo: Tracking based on Hue-Saturation Features with a Miniaturized Active Vision System

Nombre del congreso: International symposium on robotics

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Barcelona, España

Fecha de celebración: 10/03/2009

Corrales, J. A.; Gil, P.; Candelas, F. A.; Torres, F. "Tracking based on Hue-Saturation Features with a Miniaturized Active Vision System". En: Proceedings 40th International Symposium on Robotics. -, ISBN 978-84-920933-8-0

102 Título del trabajo: La Tecnología RFID en el Contexto de la Robótica de Servicios: Breve Estado del Arte

Nombre del congreso: Jornadas Científicas sobre RFID

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: Cuenca, España

Fecha de celebración: 05/11/2008

Corrales, J.A.; Sanz, P.J.; Torres, F.; Candelas, F.A.; Marín, R. "La Tecnología RFID en el Contexto de la Robótica de Servicios: Breve Estado del Arte". En: Actas de las II Jornadas Científicas sobre RFID. Universidad de Cuenca, ISBN 978-84-612-7225-9

103 Título del trabajo: Intelligent Robotic Multisensorial System to Build Metallic Structures

Nombre del congreso: IFAC International Workshop on Intelligent Manufacturing Systems

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Szczecin, Polonia

Fecha de celebración: 09/10/2008

Corrales, J.A; García, G.J; Gil, P; Pomares, J; Puente, S.T; Torres, F. "Intelligent Robotic Multisensorial System to Build Metallic Structures". En: 9th IFAC Workshop on Intelligent Manufacturing Systems. -,

104 Título del trabajo: Diseño de una Mini-cámara Motorizada para el Seguimiento de Objetos

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Tarragona, España

Fecha de celebración: 03/09/2008

Corrales, J. A.; Gil, P.; Candelas, F. A.; Torres, F. "Diseño de una Mini-cámara Motorizada para el Seguimiento de Objetos". En: Actas de las XXIX Jornadas de Automática. Universitat Rovira i Virgili (Tarragona),



- 105 Título del trabajo:** Estudio de la Influencia del Muestreo en el Seguimiento Intemporal de Trayectorias Basado en Control Visual Virtual
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Tarragona, España
Fecha de celebración: 03/09/2008
García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F. "Estudio de la Influencia del Muestreo en el Seguimiento Intemporal de Trayectorias Basado en Control Visual Virtual". En: Actas de las XXIX Jornadas de Automática. Universitat Rovira i Virgili (Tarragona),
- 106 Título del trabajo:** Laboratorios Virtuales Colaborativos
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Tarragona, España
Fecha de celebración: 03/09/2008
Jara Bravo, Carlos Alberto; Candelas Herías, Francisco Andrés; Torres Medina, Fernando. "Laboratorios Virtuales Colaborativos". En: Actas de las XXIX Jornadas de Automática. Universitat Rovira i Virgili (Tarragona),
- 107 Título del trabajo:** Assembly/disassembly strategies for service applications
Nombre del congreso: IFAC World Congress on Automatic Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote
Ciudad de celebración: Seoul,
Fecha de celebración: 06/07/2008
Puente, S.T.; Torres, F.; Díaz, C. "Assembly/disassembly strategies for service applications". En: Proceedings of the 17th World Congress. Elsevier Science, ISBN 978-1-1234-7890-2
- 108 Título del trabajo:** RobUaLab.ejs: a new tool for robotics e-learning
Nombre del congreso: International Conference on Remote Engineering & Virtual Instrumentation (REV)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Duesseldorf, Alemania
Fecha de celebración: 22/06/2008
Carlos A. Jara; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "RobUaLab.ejs: a new tool for robotics e-learning". En: Proceedings REV2008. -, ISBN 978-3-89958-352-6
- 109 Título del trabajo:** Virtual and Remote Laboratory for Robotics e-Learning
Nombre del congreso: European Symposium on Computer Aided Process Engineering
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Lyon, Francia
Fecha de celebración: 01/06/2008
Carlos A. Jara; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "Virtual and Remote Laboratory for Robotics e-Learning". En: Proceedings ESCAPE 18. -, ISBN 978-0-444-53227-5

- 110 Título del trabajo:** Hybrid Tracking of Human Operators using IMU/UWB Data Fusion by a Kalman Filter
Nombre del congreso: ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Amsterdam,
Fecha de celebración: 12/03/2008
Corrales, J. A.; Candelas, F. A.; Torres, F. "Hybrid Tracking of Human Operators using IMU/UWB Data Fusion by a Kalman Filter". En: Proceedings of the 3rd ACM/IEEE International Conference on Human-Robot Interaction. Association for Computing Machinery, ISBN 978-1-60558-017-3
- 111 Título del trabajo:** A New Time-Independent Image Path Tracker to Guide Robots Using Visual Servoing
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Patras, Grecia
Fecha de celebración: 25/09/2007
García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F. "A New Time-Independent Image Path Tracker to Guide Robots Using Visual Servoing". En: Proceedings of the 12th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation. -, ISBN 1-4244-0826-1
- 112 Título del trabajo:** Comunicación síncrona de simulaciones interactivas
Nombre del congreso: Jornadas de Enseñanza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática.
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 11/09/2007
Carlos A. Jara; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "Comunicación síncrona de simulaciones interactivas". En: Comunicación síncrona de simulaciones interactivas. -,
- 113 Título del trabajo:** Herramientas interactivas para la enseñanza de robótica
Nombre del congreso: Jornadas de Enseñanza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática.
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 11/09/2007
Carlos A. Jara; Francisco A. Candelas; Fernando Torres. "Herramientas interactivas para la enseñanza de robótica". En: Comunicación síncrona de simulaciones interactivas. -,
- 114 Título del trabajo:** Manipulación inteligente en aplicaciones de ensamblado y desensamblado automático
Nombre del congreso: Workshop Español de Robótica
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 11/09/2007
F. Torres. "Manipulación inteligente en aplicaciones de ensamblado y desensamblado automático". -,
- 115 Título del trabajo:** Captura de Movimiento y Localización en Interiores Aplicadas a Entornos Industriales
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Huelva, España

Fecha de celebración: 05/09/2007

Corrales, J. A.; Candelas, F. A.; Torres, F. "Captura de Movimiento y Localización en Interiores Aplicadas a Entornos Industriales". En: Actas de las XXVIII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-690-7497-8

116 Título del trabajo: Control Visual para el Seguimiento Intemporal de Trayectorias Empleando el Espacio de Normas de la Matriz de Homografía 2D

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: Huelva, España

Fecha de celebración: 05/09/2007

García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F. "Control Visual para el Seguimiento Intemporal de Trayectorias Empleando el Espacio de Normas de la Matriz de Homografía 2D". En: Actas de las XXVIII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-690-7497-8

117 Título del trabajo: Laboratorios Virtuales y Remotos para la enseñanza de Robótica Industrial

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Huelva, España

Fecha de celebración: 05/09/2007

Jara, C.A; Candelas, F.A; Torres, F. "Laboratorios Virtuales y Remotos para la enseñanza de Robótica Industrial". En: Actas de las XXVIII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-690-7497-8

118 Título del trabajo: Puntos de agarre para manipulación cooperativa en una celda de desensamblado automático

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: Huelva, España

Fecha de celebración: 05/09/2007

C. DIAZ; S.T. PUENTE; F. TORRES. "Puntos de agarre para manipulación cooperativa en una celda de desensamblado automático". En: Actas de las XXVIII Jornadas de Automática. -, ISBN 978-84-690-7497-8

119 Título del trabajo: Grasping point for handle objects in a cooperative disassembly system

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Universidad de Alicante, España

Fecha de celebración: 23/05/2007

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

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

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Universidad de Alicante, España

Fecha de celebración: 23/05/2007



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

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

Nombre del congreso: IFAC International Workshop on Intelligent Manufacturing Systems

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 23/05/2007

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

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

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Angers, Francia

Fecha de celebración: 09/05/2007

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

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

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Angers, Francia

Fecha de celebración: 09/05/2007

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

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

Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Roma, Italia

Fecha de celebración: 10/04/2007

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

125 Título del trabajo: Flexible virtual and remote laboratory for teaching Robotics

Nombre del congreso: International Conference on Multimedia and Information & Communication Technologies in Education

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Sevilla, España

Fecha de celebración: 22/11/2006

F. A. Candelas; C. A. Jara bravo; F. Torres Medina. "Flexible virtual and remote laboratory for teaching Robotics". En: Current Developments in Technology-Assisted Education. Formatex, ISBN 84-690-2469-8

- 126 Título del trabajo:** Visual-Force Control and Structured Light Fusion to Improve Recognition of Discontinuities in Surfaces
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Praga,
Fecha de celebración: 20/09/2006
Pomares, J.; Gil, P.; Garcia, J.; Torres, F. "Visual-Force Control and Structured Light Fusion to Improve Recognition of Discontinuities in Surfaces". -,
- 127 Título del trabajo:** Cl@aseWeb: Herramienta para la Docencia Remota Interactiva
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Almeria, España
Fecha de celebración: 06/09/2006
Francisco A. Candelas, Fernando Torres. "Cl@aseWeb: Herramienta para la Docencia Remota Interactiva". En: Proceedings de XXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-9417-0
- 128 Título del trabajo:** Interacción Hombre-Robot trabajando cooperativamente en una celda de desensamblado automático
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Almeria, España
Fecha de celebración: 06/09/2006
Díaz, C.; Puente, S.T.; Torres, F. "Interacción Hombre-Robot trabajando cooperativamente en una celda de desensamblado automático". En: Proceedings de XXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-9417-0
- 129 Título del trabajo:** Sistema de simulación y evaluación de tareas de control visual basado en control visual virtual
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Almeria, España
Fecha de celebración: 06/09/2006
G. J. García; L. Payá; J. Pomares; F. Torres. "Sistema de simulación y evaluación de tareas de control visual basado en control visual virtual". En: Proceedings de XXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-9417-0
- 130 Título del trabajo:** Tecnologías en la Inteligencia Ambiental
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Almeria, España
Fecha de celebración: 06/09/2006
Corrales, J. A.; Torres, F.; Candelas, F. A. "Tecnologías en la Inteligencia Ambiental". En: Proceedings de XXVII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-9417-0
- 131 Título del trabajo:** Improving tracking trajectories with motion estimation
Nombre del congreso: International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE



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

Ciudad de celebración: Setúbal, Portugal

Fecha de celebración: 01/08/2006

J. Pomares; G. J. García; F. Torres. "Improving tracking trajectories with motion estimation". En: Proceedings of the 3rd International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics. -,

132 Título del trabajo: Multi-sensorial system for the generation of disassembly trajectories

Nombre del congreso: World Automation Congress

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Budapest,

Fecha de celebración: 24/07/2006

J. Pomares; S. T. Puente; G. J. García; F. Torres. "Multi-sensorial system for the generation of disassembly trajectories". En: Proceedings World Automation Congress 2006. -,

133 Título del trabajo: Including the Virtual Laboratory Concept in a On-Line Collaborative Environment

Nombre del congreso: Advances in Control Education

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Madrid, España

Fecha de celebración: 21/06/2006

Candelas, F.A.; Torres, F.; Gil, P.; Puente, S.T.; Pomares, J. "Including the Virtual Laboratory Concept in a On-Line Collaborative Environment". En: Proceedings of the 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education. -, ISBN M-26008-2006

134 Título del trabajo: Internet as a Training Aid

Nombre del congreso: Advances in Control Education

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: Madrid, España

Fecha de celebración: 21/06/2006

F. Torres, J. P. Keller. "Internet as a Training Aid". En: Proceedings of the 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education. -, ISBN M-26008-2006

135 Título del trabajo: Adaptación de la asignatura robots y sistemas sensoriales al espacio europeo de

Nombre del congreso: IV Jornadas de Redes de Investigación en Docencia Universitaria

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Universidad de Alicante, España

Fecha de celebración: 05/06/2006

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

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

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Saint-Etienne, Francia

Fecha de celebración: 17/05/2006



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

- 137 Título del trabajo:** A Detection Method of Intersections for determining Overlapping using Active Vision
Nombre del congreso: International Conference on Computer Vision Theory and Applications
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Setubal, Portugal
Fecha de celebración: 25/02/2006
Gil P.; Torres F.; Reinoso O."A Detection Method of Intersections for determining Overlapping using Active Vision". En: Proceedings del First International Conference on Computer Vision Theory and Applications. INSTICC Press, ISBN 972-8865-40-6
- 138 Título del trabajo:** Calculation of Optimal Trajectory in 3-D Structured Environment by using Geodesy and Mathematical Morphology
Nombre del congreso: International Conference on Computer Vision Theory and Applications
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Setubal, Portugal
Fecha de celebración: 25/02/2006
Puente, S.T; Torres F.; Ortiz F; Gil P."Calculation of Optimal Trajectory in 3-D Structured Environment by using Geodesy and Mathematical Morphology". En: Proceedings del First International Conference on Computer Vision Theory and Applications. INSTICC Press, ISBN 972-8865-40-6
- 139 Título del trabajo:** EXPERIENCIAS DE INNOVACIÓN TECNOLÓGICA EN LA DOCENCIA DE ASIGNATURAS DE ROBÓTICA Y AFINES EN LA UNIVERSIDAD DE ALICANTE
Nombre del congreso: Nuevas estrategias docentes para la formación de carácter tecnológico basadas en el uso de las TIC¿s
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote
Ciudad de celebración: León, España
Fecha de celebración: 14/02/2006
F. Torres. "EXPERIENCIAS DE INNOVACIÓN TECNOLÓGICA EN LA DOCENCIA DE ASIGNATURAS DE ROBÓTICA Y AFINES EN LA UNIVERSIDAD DE ALICANTE". -,
- 140 Título del trabajo:** Experiencias de innovación tecnológica en la docencia de asignaturas de Ingeniería Informática en la Universidad de Alicante
Nombre del congreso: Jornada sobre la influencia de las nuevas tecnologías de la información y la comunicación en el campo docente en estudios de ingeniería
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote
Ciudad de celebración: Almería, España
Fecha de celebración: 30/11/2005
F. Torres. "Experiencias de innovación tecnológica en la docencia de asignaturas de Ingeniería Informática en la Universidad de Alicante". -,
- 141 Título del trabajo:** El estado del arte y las tendencias de la investigación en robótica
Nombre del congreso: Jornadas Reviro
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote
Ciudad de celebración: Valencia, España



Fecha de celebración: 23/11/2005

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

142 Título del trabajo: Impedance control for fusing multisensorial systems in robotic manipulation tasks

Nombre del congreso: WSEAS Int. Conf. on Dynamical Systems and Control

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Venecia, Italia

Fecha de celebración: 02/11/2005

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

143 Título del trabajo: Automatic Cooperative Disassembly Robotic System

Nombre del congreso: International Conference on Robotics and Applications

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: MIT, Cambridge, Estados Unidos de América

Fecha de celebración: 31/10/2005

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

144 Título del trabajo: Adaptive visual-force control in unknown workspaces

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Barcelona, España

Fecha de celebración: 14/09/2005

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

145 Título del trabajo: Educación Colaborativa en asignaturas de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Universidad de Alicante

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Granada, España

Fecha de celebración: 13/09/2005

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

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

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Granada, España

Fecha de celebración: 13/09/2005

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

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

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 07/09/2005

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

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

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 07/09/2005

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

149 Título del trabajo: Herramienta para la Docencia Remota Interactiva

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 07/09/2005

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

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

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 07/09/2005

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

151 Título del trabajo: Una aproximación a la percepción de zonas de solapamiento con oclusión mediante luz estructurada

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 07/09/2005

P. Gil, F. Torres. "Una aproximación a la percepción de zonas de solapamiento con oclusión mediante luz estructurada". En: Actas de las XXVI Jornadas de Automática. -, ISBN 84-689-0730-8

- 152 Título del trabajo:** A New Inpainting Method for Highlights Elimination by Colour Morphology
Nombre del congreso: Advances in Pattern Recognition
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Bath, Reino Unido
Fecha de celebración: 22/08/2005
Ortiz, F.; Torres, F. "A New Inpainting Method for Highlights Elimination by Colour Morphology". En: LNCS 3686/3687. -, ISBN 3540287574 / 3540288333
- 153 Título del trabajo:** Mathematical Morphology and Binary Geodesy for Robot Navigation Planning
Nombre del congreso: Advances in Pattern Recognition
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Bath, Reino Unido
Fecha de celebración: 22/08/2005
Ortiz, F.; Puente, S.; Torres, F. "Mathematical Morphology and Binary Geodesy for Robot Navigation Planning". En: LNCS 3686/3687. -, ISBN 3540287574 / 3540288333
- 154 Título del trabajo:** INVESTIGACIÓN SOBRE LA INCORPORACIÓN DE TÉCNICAS MULTIMEDIA Y TECNOLOGÍAS WEB A LA EDUCACIÓN COLABORATIVA EN ASIGNATURAS DE INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA
Nombre del congreso: III Jornadas DE REDES DE INVESTIGACIÓN EN DOCENCIA UNIVERSITARIA
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 13/06/2005
F. Torres; F.A.Candelas; J. Pomares; S.Puente. "INVESTIGACIÓN SOBRE LA INCORPORACIÓN DE TÉCNICAS MULTIMEDIA Y TECNOLOGÍAS WEB A LA EDUCACIÓN COLABORATIVA EN ASIGNATURAS DE INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA". En: III Jornadas de Redes de Investigación en Docencia Universitaria. La configuración del Espacio Europeo de Educación Superior.. Universidad de Alicante, ISBN 84-689-3730-4
- 155 Título del trabajo:** A Comparative Study of Highlights Detection and Elimination by Color Morphology and Polar Color Models
Nombre del congreso: Iberian Conference on Pattern Recognition and Image Analysis
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: Estoril, Portugal
Fecha de celebración: 07/06/2005
F. Ortiz; F. Torres; P. Gil. "A Comparative Study of Highlights Detection and Elimination by Color Morphology and Polar Color Models". En: Pattern Recognition and Image Analysis: Second Iberian Conference, IbPRIA 2005. -, ISBN 3-540-26154-0
- 156 Título del trabajo:** Time Independent Tracking Using 2-D Movement Flow-Based Visual Servoing
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 18/04/2005
J. Pomares, F. Torres. "Time Independent Tracking Using 2-D Movement Flow-Based Visual Servoing". En: Fast Reinforcement Learning for Vision-guided Mobile Robots. -,



- 157 Título del trabajo:** Automatic screws removal in a disassembly process
Nombre del congreso: CLAWAR/EURON Workshop on Robots in Entertainment, Leisure and Hobby
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Viena, Austria
Fecha de celebración: 02/12/2004
Puente, S.T.; Torres, F. "Automatic screws removal in a disassembly process". En: Proceedings of the 1st CLAWAR/EURON Workshop on Robots in Entertainment, Leisure and Hobby. -,
- 158 Título del trabajo:** Docencia del Área de ISA en Informática y Computadores en la Universidad de Alicante
Nombre del congreso: Jornadas de Trabajo de la Red Temática en Docencia en Control mediante Web
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: León, España
Fecha de celebración: 25/10/2004
Fernando Torres, Francisco A. Candelas. "Docencia del Área de ISA en Informática y Computadores en la Universidad de Alicante". -,
- 159 Título del trabajo:** Control visual de robots manipuladores. Una herramienta para su diseño y aprendizaje.
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Ciudad Real, España
Fecha de celebración: 08/09/2004
G. J. García; J. Pomares; F. Torres. "Control visual de robots manipuladores. Una herramienta para su diseño y aprendizaje.". -, ISBN 84-688-7460-4
- 160 Título del trabajo:** Detección de Objetos por Segmentación Multinivel Combinada de Espacios de Color
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Ciudad Real, España
Fecha de celebración: 08/09/2004
P. Gil; F. Torres; F.G. Ortiz. "Detección de Objetos por Segmentación Multinivel Combinada de Espacios de Color". -, ISBN 84-688-7460-4
- 161 Título del trabajo:** Virtual remote laboratories for teaching of computer vision and robotics in the University of Alicante
Nombre del congreso: IFAC Workshop on Internet Based Control Education
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Grenoble, Francia
Fecha de celebración: 05/09/2004
F.A. Candelas; P.Gil; F.Torres; F.G.Ortíz; S.T.Puente; J.Pomares. "Virtual remote laboratories for teaching of computer vision and robotics in the University of Alicante". En: Proc. Congreso. IFAC,
- 162 Título del trabajo:** Gaussian noise elimination in colour images by vector-connected filters
Nombre del congreso: International Conference on Pattern Recognition
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Cambridge, Reino Unido



Fecha de celebración: 23/08/2004

F.Ortíz; F.Torres; P.Gil. "Gaussian noise elimination in colour images by vector-connected filters". En: Proc. Congreso. IEEE Computer Society, ISBN 0-7695-2128-2/04

163 Título del trabajo: ISORA-Effective robotics and e-learning technologies for education and development

Nombre del congreso: World Automation Congress

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Organizativo - Comité científico y organizador

Ciudad de celebración: Sevilla, España

Fecha de celebración: 28/06/2004

F.Torres. "ISORA-Effective robotics and e-learning technologies for education and development". En: Proceedings World Automation Congress 2004. -, ISBN 1-889335-20-7

164 Título del trabajo: Learning environment for teaching robotics and sensorial systems: Application to the robots guidance

Nombre del congreso: World Automation Congress

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Sevilla, España

Fecha de celebración: 28/06/2004

J. Pomares; P. Gil; S.T. Puente; F. Torres. "Learning environment for teaching robotics and sensorial systems: Application to the robots guidance". En: Proceedings World Automation Congress 2004. -, ISBN 1-889335-20-7

165 Título del trabajo: Movement flow-based visual servoing to track moving objects

Nombre del congreso: World Automation Congress

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Sevilla, España

Fecha de celebración: 28/06/2004

J. Pomares, F. Torres. "Movement flow-based visual servoing to track moving objects". En: Proceedings World Automation Congress 2004. -, ISBN 1-889335-20-7

166 Título del trabajo: A flexible java class library for simulating and teleoperating robots

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Salvador, Brasil

Fecha de celebración: 05/04/2004

F. A. Candelas; F. Torres; S. Puente; J. Pomares; V. Segarra; J. Navarrete. "A flexible java class library for simulating and teleoperating robots". -,

167 Título del trabajo: Control visual intemporal para el seguimiento de trayectorias especificadas respecto a objetos móviles

Nombre del congreso: Redvision

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: Barcelona, España

Fecha de celebración: 25/03/2004

J. Pomares, F. Torres. "Control visual intemporal para el seguimiento de trayectorias especificadas respecto a objetos móviles". -,



- 168 Título del trabajo:** Docencia en Robots y Sistemas Sensoriales en las Titulaciones de Informática de la Universidad de Alicante
Nombre del congreso: Jornadas de Trabajo de la Red Temática en Docencia en Control mediante Web
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 17/03/2004
Puente, S.T.; Torres, F.; Pomares, J.; Gil, P. "Docencia en Robots y Sistemas Sensoriales en las Titulaciones de Informática de la Universidad de Alicante". -,
- 169 Título del trabajo:** AUROVA: Grupo de Automática, Robótica y Visión Artificial
Nombre del congreso: Jornadas Hispano-Brasileñas de Automatización y Robótica
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 01/03/2004
F.Torres. "AUROVA: Grupo de Automática, Robótica y Visión Artificial". -,
- 170 Título del trabajo:** El laboratorio virtual como herramienta en el proceso de enseñanza-aprendizaje
Nombre del congreso: Jornadas de redes de investigación en docencia universitaria
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 09/02/2004
F. Torres; F. Ortiz; F. Candelas; P. Gil; J. Pomares; S. Puente. "El laboratorio virtual como herramienta en el proceso de enseñanza-aprendizaje". En: Hacia la Europa del Conocimiento. II Jornadas de Redes de Investigación en Docencia Universitaria.. Universidad de Alicante, ISBN 84-688-5934-6
- 171 Título del trabajo:** AUROVA: Grupo de Automática, Robótica y Visión Artificial de la Universidad de Alicante
Nombre del congreso: Jornades de recerca en Automàtica, Visió i Robòtica
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 03/02/2004
Torres; F; Candelas; F; Puente; S; Ortiz; F; Pomares; J; Gil; P; Diaz; C. "AUROVA: Grupo de Automática, Robótica y Visión Artificial de la Universidad de Alicante". En: 1ª Jornadas de recerca en automàtica, visió i robòtica. -, ISBN 84-7653-844-8
- 172 Título del trabajo:** Teaching and Learning Robotics with Internet Teleoperation
Nombre del congreso: International Conference on Multimedia and Information & Communication Technologies in Education
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Badajoz, España
Fecha de celebración: 03/12/2003
F.A. Candelas; F. Torres; F.G. Ortiz; P. Gil; J. Pomares And S.T. Puente. "Teaching and Learning Robotics with Internet Teleoperation". En: Advances in Technology-based Education: Towards a Knowledge-based Society.. -,

- 173 Título del trabajo:** Non-Destructive Disassembly Robot Cell for Demanufacturing Automation.
Nombre del congreso: IFAC Workshop on Intelligent Assembly and Disassembly
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Bucharest,
Fecha de celebración: 09/10/2003
Puente, S.T.; Torres, F.; Aracil, R."Non-Destructive Disassembly Robot Cell for Demanufacturing Automation." -,
- 174 Título del trabajo:** Control visual basado en flujo de movimiento
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: León, España
Fecha de celebración: 10/09/2003
Pomares, J.; Torres, F."Control visual basado en flujo de movimiento". En: Actas de las XXIV Jornadas de Automática. Editorial del Congreso,
- 175 Título del trabajo:** Evaluación del impacto de los laboratorios virtuales con acceso remoto en el aprendizaje de las prácticas de estudios de ingeniería.
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: León, España
Fecha de celebración: 10/09/2003
Candelas, F.A.; Torres, F.; Gil, P.; Ortiz, F.; Puente, S.; Pomares, J."Evaluación del impacto de los laboratorios virtuales con acceso remoto en el aprendizaje de las prácticas de estudios de ingeniería.". En: Actas de las XXIV Jornadas de Automática. Editorial del Congreso,
- 176 Título del trabajo:** Automatic detection of specular reflectance in colour images using the MS-Diagram.
Nombre del congreso: International Conference on Computer Analysis of Images and Patterns
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Groningen, Groningen,
Fecha de celebración: 25/08/2003
Torres, F.; Angulo, J.; Ortiz, F."Automatic detection of specular reflectance in colour images using the MS-Diagram." -,
- 177 Título del trabajo:** Visual servoing and force control fusion for complex insertion tasks.
Nombre del congreso: International Conference on Advanced Robotics (ICAR)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Coimbra, Portugal
Fecha de celebración: 29/06/2003
Pomares, J.; Torres, F.; Gil, P."Visual servoing and force control fusion for complex insertion tasks." -,
- 178 Título del trabajo:** VISUAL: Herramienta para la Enseñanza Práctica de la Visión Artificial
Nombre del congreso: Workshop on Education and Practice in Artificial Vision
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Palma de Mallorca, España



Fecha de celebración: 03/06/2003

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

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

Nombre del congreso: Redvision

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 22/05/2003

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

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

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 08/05/2003

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

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

Nombre del congreso: Jornadas Iberoamericanas de Robótica

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Madrid, España

Fecha de celebración: 22/11/2002

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

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

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Badajoz, España

Fecha de celebración: 13/11/2002

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

183 Título del trabajo: Reconstrucción tridimensional de objetos con técnicas de visión y luz estructurada

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Santa Cruz de Tenerife, España

Fecha de celebración: 09/09/2002

P. Gil; E. Manchón; F. Torres; J. Pomares; F. G. Ortiz. "Reconstrucción tridimensional de objetos con técnicas de visión y luz estructurada". En: Proc. XXIII Jornadas de Automática CEA-IFAC. Editorial del Congreso,



- 184 Título del trabajo:** Segmentación de imágenes aéreas mediante morfología matemática en color y geodesia cromática
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Santa Cruz de Tenerife, España
Fecha de celebración: 09/09/2002
Ortiz, F.; Torres, F.; Angulo, J. "Segmentación de imágenes aéreas mediante morfología matemática en color y geodesia cromática". En: Proc. XXIII Jornadas de Automática CEA-IFAC. Editorial del Congreso,
- 185 Título del trabajo:** Seguimiento de trayectorias 3D mediante control visual basado en imagen.
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Santa Cruz de Tenerife, España
Fecha de celebración: 09/09/2002
Pomares, J.; Gutiérrez, R.; López, J.M.; Torres, F.; Gil, P. "Seguimiento de trayectorias 3D mediante control visual basado en imagen.". En: Proc. XXIII Jornadas de Automática CEA-IFAC. Editorial del Congreso,
- 186 Título del trabajo:** Sistema automático de verificación de tareas de desensamblado.
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Santa Cruz de Tenerife, España
Fecha de celebración: 09/09/2002
Payá, L.; Pomares, J.; Torres, F. "Sistema automático de verificación de tareas de desensamblado.". En: Proc. XXIII Jornadas de Automática CEA-IFAC. Editorial del Congreso,
- 187 Título del trabajo:** 2-D visual servoing with integration of multiple predictions of movement based on Kalman filter.
Nombre del congreso: IFAC World Congress on Automatic Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 21/07/2002
Pomares, J.; Torres, F.; Gil, P. "2-D visual servoing with integration of multiple predictions of movement based on Kalman filter.". En: 15th IFAC World Congress on Automatic Control. -,
- 188 Título del trabajo:** Static Scheduling with Interruption Costs for Computer Vision Applications
Nombre del congreso: International meeting on vector and parallel processing (VECPAR)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Porto, Portugal
Fecha de celebración: 26/06/2002
Candelas, F.A.; Torres, F.; Gil, P.; Puente, S. "Static Scheduling with Interruption Costs for Computer Vision Applications". -,
- 189 Título del trabajo:** Morfología matemática. Procesado de la imagen
Nombre del congreso: Cursos de Especialización en Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional



Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote

Ciudad de celebración: Santa Pola (Alicante), España

Fecha de celebración: 17/06/2002

Torres, F.; Ortiz, F. "Morfología matemática. Procesado de la imagen". - ,

190 Título del trabajo: Procesamiento de imágenes en color

Nombre del congreso: Cursos de Especialización en Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote

Ciudad de celebración: Santa Pola (Alicante), España

Fecha de celebración: 17/06/2002

Torres, F.; Ortiz, F. "Procesamiento de imágenes en color". - ,

191 Título del trabajo: Laboratorio Virtual Remoto para la Enseñanza de Robótica.

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Alicante, España

Fecha de celebración: 18/04/2002

Torres, F.; Candelas, F.A.; Pomares, J.; Puente, S.T.; Ortiz, F.G.; Gil, P. "Laboratorio Virtual Remoto para la Enseñanza de Robótica.". En: Actas de las jornadas. Editorial del Congreso, ISBN 84-8454-159-2

192 Título del trabajo: Objects recognition by means of projective invariantas considering corner-points

Nombre del congreso: International Conference in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Plzen,

Fecha de celebración: 04/02/2002

Vicente, A.; Gil, P.; Reinoso, O.; Torres, F. "Objects recognition by means of projective invariantas considering corner-points". - ,

193 Título del trabajo: Virtual laboratory for robotics and automation

Nombre del congreso: Internet Based Control Education IBCE'01 (IFAC Workshop)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Madrid, España

Fecha de celebración: 01/12/2001

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

194 Título del trabajo: An approach to disassembly sequence generation

Nombre del congreso: IFAC Workshop on Intelligent Assembly and Disassembly

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Canela, Brasil

Fecha de celebración: 05/11/2001

Puente, S.T.; Torres, F.; Gil, P. "An approach to disassembly sequence generation". - ,

- 195 Título del trabajo:** Data fusion from multiple cameras for automatic disassembly
Nombre del congreso: IFAC Workshop on Intelligent Assembly and Disassembly
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Canela, Brasil
Fecha de celebración: 05/11/2001
Gil, P.; Puente, S.T.; Torres, F.; Pomares, J.; Candelas, F.A. "Data fusion from multiple cameras for automatic disassembly". -,
- 196 Título del trabajo:** Disassembly movements for geometrical objects through heuristic methods
Nombre del congreso: Symposium on Intelligent Systems and Advanced Manufacturing (SPIE)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Boston, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 28/10/2001
Pomares, J.; Torres, F.; Puente, S. "Disassembly movements for geometrical objects through heuristic methods". En: Proceedings of the SPIE International Symposium on Intelligent Systems and Advanced Manufacturing. Editorial del Congreso, ISBN 0-8194-4300X
- 197 Título del trabajo:** Product disassembly scheduling using graph models
Nombre del congreso: Symposium on Intelligent Systems and Advanced Manufacturing (SPIE)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Boston, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 28/10/2001
Puente, S.T.; Torres, F.; Pomares, J. "Product disassembly scheduling using graph models". En: Proceedings of the SPIE International Symposium on Intelligent Systems and Advanced Manufacturing. Editorial del Congreso, ISBN 0-8194-4300X
- 198 Título del trabajo:** Vergence Control System for Stereo depth Recovery
Nombre del congreso: Symposium on Intelligent Systems and Advanced Manufacturing (SPIE)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Boston, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 28/10/2001
L.M.Jiménez; O.Reinoso; R.Aracil; F.Torres; J.M.Sebastián. "Vergence Control System for Stereo depth Recovery". En: Proceedings of the SPIE International Symposium on Intelligent Systems and Advanced Manufacturing. Editorial del Congreso, ISBN 0-8194-4300X
- 199 Título del trabajo:** Control visual para el seguimiento de móviles en un plano
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 12/09/2001
Pomares, J.; Gil, P.; Torres, F. "Control visual para el seguimiento de móviles en un plano". En: XXII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-699-4593-9
- 200 Título del trabajo:** Vectorial ordering by distance for HSI mathematical morphology
Nombre del congreso: Spanish Symposium on Pattern Recognition and Image Analysis
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Benicassim, Castellón, España

Fecha de celebración: 16/05/2001

Ortiz, F.; Torres, F.; Gil, P.; Pomares, J.; Puente, S.; Candelas, F. "Vectorial ordering by distance for HSI mathematical morphology". En: IX Spanish Symposium on Pattern Recognition and Image Analysis. -, ISBN 84-8021-351-5; 84-8021-350

201 Título del trabajo: Control de enfoque de un sistema activo de visión estereoscópica

Nombre del congreso: Simposio de Ingeniería Eléctrica SIE'2001

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Santa Clara, Cuba

Fecha de celebración: 01/05/2001

Jiménez, L.M.; Fernández, C.; Puerto, R.; García, N.; Sabater, J.M.; Torres, F. "Control de enfoque de un sistema activo de visión estereoscópica". En: X Simposio de Ingeniería Eléctrica SIE'2001. -, ISBN 959-250-024-X

202 Título del trabajo: Laboratorio de simulación y ejecución remota para docencia en robótica

Nombre del congreso: Simposio de Ingeniería Eléctrica SIE'2001

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Santa Clara, Cuba

Fecha de celebración: 01/05/2001

Puente, S.T.; Torres, F.; Pomares, J.; Ortiz, F.; Gil, P.; Candelas, F.A. "Laboratorio de simulación y ejecución remota para docencia en robótica". En: X Simposio de Ingeniería Eléctrica SIE'2001. -, ISBN 959-250-024-X

203 Título del trabajo: Robolab: Laboratorio Virtual de Robótica Básica a través de Internet

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

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Madrid, España

Fecha de celebración: 01/04/2001

Torres, F.; Puente, S.T.; Pomares, J.; Candelas, F.A.; Ortiz, F.G. "Robolab: Laboratorio Virtual de Robótica Básica a través de Internet". En: II Jornadas de Trabajo de la Enseñanza vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática. -,

204 Título del trabajo: Comparative study of vectorial morphological operations in different color spaces

Nombre del congreso: Intelligent Robots and Computer Vision XX: Algorithms, Techniques, and Active Vision.

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Newton, Estados Unidos de América

Fecha de celebración: 01/01/2001

Ortiz, F.G.; Torres, F.; Angulo, J.; Puente, S. "Comparative study of vectorial morphological operations in different color spaces". En: Intelligent Robots and Computer Vision XX: Algorithms, Techniques and Active Vision.. SPIE Press - The International Society for Optical Engineering,

205 Título del trabajo: SASEPA: Simultaneous Allocation and Scheduling with Exclusion and Precedence Relations Algorithm

Nombre del congreso: International Conference on Parallel Processing & Applied Mathematics



Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Naleczow, Polonia

Fecha de celebración: 01/01/2001

Fernández, C.; Torres, F.; Puente, S.T."SASEPA: Simultaneous Allocation and Scheduling with Exclusion and Precedence RelationsAlgorithm". En: PPAM'2001.. -,

206 Título del trabajo: Web teleoperation of robots with simulation feedback

Nombre del congreso: Telemanipulator and Telepresence Technologies

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Newton, Estados Unidos de América

Fecha de celebración: 01/01/2001

Torres, F.; Puente, S.T.; Cánovas, J.; Mangas, J.; Martinez-Larraz, C."Web teleoperation of robots with simulation feedback". En: VIII Telemanipulator and Telepresence Technologies. -,

207 Título del trabajo: Use of Hue/Saturation/Intensity Color Spaces to the Morphological Processing of Color Images

Nombre del congreso: CGIP'2000

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Saint-Etienne, Francia

Fecha de celebración: 01/10/2000

Ortiz, F.; Torres, F.; Puente, S.; Candelas, F.; Gil, P."Use of Hue/Saturation/Intensity Color Spaces to the Morphological Processing of Color Images". En: CGIP'2000. -, ISBN 2-85428-540-9

208 Título del trabajo: Ingeniería de Sistemas y Automática en las asignaturas obligatorias de los Nuevos Planes de Estudio de Ciclo Largo y segundo Ciclo

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Sevilla, España

Fecha de celebración: 01/09/2000

Candelas, F. A.; Puente, S. T.; Ortiz, F. G.; Gil, P.; Torres, F."Ingeniería de Sistemas y Automática en las asignaturas obligatorias de los Nuevos Planes de Estudio de Ciclo Largo y segundo Ciclo". En: XXI Jornadas de Automática. -, ISBN 84-699-3163-6

209 Título del trabajo: MOGEDA: Modelo Generico de Desensamblado Automático

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Sevilla, España

Fecha de celebración: 01/09/2000

Torres, F.; Puente, S.T.; Gil, P.; Candelas, F.A.; Ortiz, F.G."MOGEDA: Modelo Generico de Desensamblado Automático". En: XXI Jornadas de Automática. -, ISBN 84-699-3163-6

210 Título del trabajo: Remote Robot Execution through WWW Simulation

Nombre del congreso: Proc. 15th ICPR (IEEE)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Fecha de celebración: 01/01/2000



Puente, S.T.; Torres, F.; Candelas, F.A.; Ortiz, F.G. "Remote Robot Execution through WWW Simulation". En: Proc. 15th ICPR (IEEE). -,

211 Título del trabajo: ASTRO: Aprendizaje mediante Simulación y Teleoperación de Robots

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Salamanca, España

Fecha de celebración: 01/09/1999

Torres, F.; Puente, S.T.; Damas, I.; Puerto, C.; Candelas, F.A. "ASTRO: Aprendizaje mediante Simulación y Teleoperación de Robots". En: XX Jornadas de Automática. -,

212 Título del trabajo: Metodología y Herramientas de Planificación Estática para Aplicaciones de Visión Artificial

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Salamanca, España

Fecha de celebración: 01/09/1999

Candelas, F.A.; Puente, S.T.; Torres, F. "Metodología y Herramientas de Planificación Estática para Aplicaciones de Visión Artificial". En: XX Jornadas de Automática. -,

213 Título del trabajo: Tratamiento y Modelado de la Información Cromática en Morfología Matemática

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Salamanca, España

Fecha de celebración: 01/09/1999

Torres, F.; Ortiz, F.G. "Tratamiento y Modelado de la Información Cromática en Morfología Matemática". En: XX Jornadas de Automática. -,

214 Título del trabajo: Step Edges Location with Subpixel Accuracy in Gray Level Images from Binary Scenes

Nombre del congreso: Simposium Nacional de Reconocimiento de Formas y Análisis de Imagen (SNRFAI)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: Bilbao, España

Fecha de celebración: 12/05/1999

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

215 Título del trabajo: Simulation and Scheduling of Real-Time Computer Vision Algorithms.

Nombre del congreso: International Conference on Computer Vision Systems ICVS

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Las Palmas de Gran Canaria, España

Fecha de celebración: 13/01/1999

Torres, F.; Candelas, A.; Puente, S.T.; Jiménez, L.M.; Fernández, C.; Agulló, R.J. "Simulation and Scheduling of Real-Time Computer Vision Algorithms.". En: Lecture notes in Computer Science, Vol. 1542.. Henrik I. Christensen (Ed.),

- 216 Título del trabajo:** Ingeniería de Sistemas y Automática en los Nuevos Planes de Estudio de Ciclo Largo
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Girona, España
Fecha de celebración: 01/09/1997
Torres, F.; Jiménez, L.M.; Candelas, F. "Ingeniería de Sistemas y Automática en los Nuevos Planes de Estudio de Ciclo Largo". En: XVIII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-88762-76-3
- 217 Título del trabajo:** Ingeniería de Sistemas y Automática en los nuevos Planes de Estudio de Ciclo Corto
Nombre del congreso: Jornadas de Automática
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Girona, España
Fecha de celebración: 01/09/1997
Torres, F.; Fernández, C.; Vega, C. "Ingeniería de Sistemas y Automática en los nuevos Planes de Estudio de Ciclo Corto". En: XVIII Jornadas de Automática. -, ISBN 84-88762-76-3
- 218 Título del trabajo:** Detection of Defects in Aluminium Surface through Computer Vision Techniques
Nombre del congreso: International Conference on Quality Control by Artificial Vision
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Le Creusot, Francia
Fecha de celebración: 01/07/1997
Jiménez, L.M.; Torres, F. "Detection of Defects in Aluminium Surface through Computer Vision Techniques". -, ISBN 2.85428.450.X
- 219 Título del trabajo:** Job-shop scheduling applied to computer vision
Nombre del congreso: SPIE (International Symposium on Optics, Imaging and Instrumentation)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: San Diego, CA, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 01/07/1997
J.M.Sebastián; F.Torres; R.Arakil; O.reinoso; L.M.Jiménez; D.García. "Job-shop scheduling applied to computer vision". -,
- 220 Título del trabajo:** Reconstruction of step edges with subpixel accuracy in graylevel images
Nombre del congreso: SPIE (International Symposium on Optics, Imaging and Instrumentation)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: San Diego, CA, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 01/07/1997
J.M.Sebastián; O.Reinoso; R.Arakil; D.García; F.Torres. "Reconstruction of step edges with subpixel accuracy in graylevel images". -,
- 221 Título del trabajo:** Non-Linear Image Processing applied to Template Matching
Nombre del congreso: Spanish Symposium on Pattern Recognition and Image Analysis
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 01/04/1997



Sebastián, J.M.; Aracil, R.; Torres, F.; Jiménez, L.M.; Reinoso, O. "Non-Linear Image Processing applied to Template Matching". En: VII National Symposium on Pattern Recognition and Image Analysis. -, ISBN 84-922529-0-1; 84-922529-1

222 Título del trabajo: Construcción de un Entorno para la Investigación y Desarrollo en Visión Artificial

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: Santander, España

Fecha de celebración: 01/09/1996

Sanfeliu, A.; Sánchez, F.J.; Torres, F.; Montseny, E. "Construcción de un Entorno para la Investigación y Desarrollo en Visión Artificial". En: XVII Jornadas de Automática. -,

223 Título del trabajo: Modelado de Entornos 3D para Planificación de Trayectorias de Robots mediante Visión Artificial

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: San Sebastián, España

Fecha de celebración: 01/09/1995

Jiménez, L.M.; Aracil, R.; Sebastián, J.M.; Peñín, L.F.; Ferre, M.; Torres, F. "Modelado de Entornos 3D para Planificación de Trayectorias de Robots mediante Visión Artificial". En: XVI Jornadas de Automática. -,

224 Título del trabajo: A New Approach to the Quality Control of Bill Sheets through Artificial Vision Techniques.

Nombre del congreso: ISATA

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Aachen, Alemania

Fecha de celebración: 01/10/1994

Sebastián, J.M.; Aracil, R.; Torres, F.; Bello, J.L.; Barroso, E. "A New Approach to the Quality Control of Bill Sheets through Artificial Vision Techniques.". En: 27th ISATA. -, ISBN 0-0947-1969-5

225 Título del trabajo: Revisión Automática de Pliegos por Visión Artificial

Nombre del congreso: Congreso AER

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Zaragoza, España

Fecha de celebración: 01/11/1993

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

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

Nombre del congreso: Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: Cartagena, España

Fecha de celebración: 01/09/1993

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



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

Comités científicos, técnicos y/o asesores

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

Organización de actividades de I+D+i

- 1** **Título de la actividad:** 10th IFAC Workshop on Intelligent Manufacturing Systems, 2010
Modo de participación: Miembro del Comité Científico
Fecha de inicio: 01/07/2010
- 2** **Título de la actividad:** 9th IFAC Workshop on Intelligent Manufacturing Systems, 2008
Modo de participación: Miembro del Comité Científico
Fecha de inicio: 09/10/2008
- 3** **Título de la actividad:** Jornadas de Seguimiento de Proyectos del Plan Nacional
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 04/06/2008
- 4** **Título de la actividad:** II Congreso Español de Informática (CEDI'07)
Modo de participación: Miembro del Comité Científico
Fecha de inicio: 11/09/2007
- 5** **Título de la actividad:** V Jornadas de Trabajo de la Enseñanza vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 11/09/2007
- 6** **Título de la actividad:** Jornadas sobre Títulos de Grados y Postgrados en Automática: Presentación de propuestas para su análisis y debate.
Modo de participación: Miembro del Comité Organizador
Fecha de inicio: 28/05/2007
- 7** **Título de la actividad:** 8th IFAC Workshop on Intelligent Manufacturing Systems, 2007
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 23/05/2007
- 8** **Título de la actividad:** V IFAC Workshop Intelligent Assembly and Disassembly, 2007
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 23/05/2007



- 9 Título de la actividad:** XXVII Jornadas de Automática, 2006
Modo de participación: Miembro del Comité Científico
Fecha de inicio: 06/09/2006
- 10 Título de la actividad:** Taller de Ejs: Desarrollo de laboratorios virtuales y remotos
Modo de participación: Miembro del Comité Organizador
Fecha de inicio: 24/04/2006
- 11 Título de la actividad:** I Congreso Español de Informática (CEDI'05)
Modo de participación: Miembro del Comité Científico
Fecha de inicio: 13/09/2005
- 12 Título de la actividad:** IV Jornadas de Trabajo de la Enseñanza vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 13/09/2005
- 13 Título de la actividad:** III Jornadas: Docencia de ISA en Informática y Computadores.
Modo de participación: Miembro del Comité Organizador
Fecha de inicio: 25/10/2004
- 14 Título de la actividad:** La robótica en los albores del siglo XXI (Universidad de Verano Rafael Altamira)
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 19/07/2004
- 15 Título de la actividad:** Mini-Symposium "ISORA-Effective robotics and e-learning technologies for education and development" WAC 2004
Modo de participación: Presidente del Comité Científico
Fecha de inicio: 28/06/2004
- 16 Título de la actividad:** II Jornadas DocenWeb: Educación en Automática.
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 17/03/2004
- 17 Título de la actividad:** Jornadas Hispano-Brasileñas de Automatización y Robótica
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 01/03/2004
- 18 Título de la actividad:** Jornadas Hispano-Austriacas de Desensamblado Inteligente
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 03/02/2004
- 19 Título de la actividad:** I Jornadas DocenWeb: Laboratorios Virtuales y Remotos
Modo de participación: Miembro del Comité Organizador
Fecha de inicio: 11/12/2003
- 20 Título de la actividad:** I Jornadas de Trabajo de Control Visual
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 22/05/2003



- 21 Título de la actividad:** III Jornadas de Trabajo de la Enseñanza vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 20/04/2002
- 22 Título de la actividad:** Jornadas de Técnicas Avanzadas de Visión Artificial Aplicadas a la Industria
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 01/10/2001
- 23 Título de la actividad:** SETAI
Modo de participación: Presidente del Comité Organizador
Fecha de inicio: 10/10/1999

Gestión de I+D+i

- 1 Nombre de la actividad:** Comité de Evaluaciones de Titulaciones de Ingeniería y Arquitectura
Tipología de la gestión: Evaluaciones y seguimiento de titulaciones universitarias
Funciones desempeñadas: Vocal Académico
Entidad de realización: Unibasq, Agencia de Calidad del Sistema Universitario Vasco
Fecha de inicio: 04/11/2021
- 2 Nombre de la actividad:** Área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEA) de la Agencia Estatal de Investigación (AEI)
Tipología de la gestión: Gestión de acciones y proyectos de I+D+i
Funciones desempeñadas: Coordinador
Entidad de realización: Agencia Estatal de Investigación
Fecha de inicio: 01/08/2018 **Duración:** 4 años - 5 meses
- 3 Nombre de la actividad:** Área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática de la ANECA (Programa de movilidad)
Tipología de la gestión: Gestión de acciones y proyectos de I+D+i
Funciones desempeñadas: Coordinador
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación **Tipo de entidad:** ANECA
Fecha de inicio: 01/05/2018 **Duración:** 1 año
- 4 Nombre de la actividad:** Área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEL) de la Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva (ANEP)
Tipología de la gestión: Gestión de acciones y proyectos de I+D+i
Funciones desempeñadas: Coordinador
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva **Tipo de entidad:** ANEP
Fecha de inicio: 01/11/2011 **Duración:** 4 años - 3 meses
- 5 Nombre de la actividad:** Área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEL) de la Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva (ANEP)
Tipología de la gestión: Gestión de acciones y proyectos de I+D+i
Funciones desempeñadas: Adjunto-Colaborador
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva **Tipo de entidad:** Agencia de evaluaciones
Fecha de inicio: 01/10/2009 **Duración:** 2 años

- 6** **Nombre de la actividad:** Grupo de Trabajo "Educación en Automática" del Comité Español de Automática (CEA)
Tipología de la gestión: Coordinador
Funciones desempeñadas: Coordinador
Entidad de realización: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
Fecha de inicio: 20/04/2002 **Duración:** 6 años - 4 meses

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

- 1** **Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA **Tipo de entidad:** Fundación
Fecha de inicio-fin: 2022 - 2022
- 2** **Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA **Tipo de entidad:** Fundación
Fecha de inicio-fin: 2020 - 2020
- 3** **Nombre de la actividad:** Miembro del Jurado de los Premios de Informática Sociedad Científica Informática de España-Fundación BBVA 2020
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA **Tipo de entidad:** Fundación
Fecha de inicio-fin: 2020 - 2019
- 4** **Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA **Tipo de entidad:** Fundación
Fecha de inicio-fin: 2019 - 2019
- 5** **Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA **Tipo de entidad:** Fundación
Fecha de inicio-fin: 2018 - 2018
- 6** **Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA **Tipo de entidad:** Fundación
Fecha de inicio-fin: 2017 - 2017
- 7** **Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva **Tipo de entidad:** ANEP
Fecha de inicio-fin: 2001 - 2017



- 8 Funciones desempeñadas:** Miembro de la comisión
Entidad de realización: Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MINECO)
Fecha de inicio-fin: 14/07/2016 - 14/07/2016
- 9 Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA **Tipo de entidad:** Fundación
Fecha de inicio-fin: 2016 - 2016
- 10 Nombre de la actividad:** Programa ACADEMIA
Funciones desempeñadas: Evaluador
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación **Tipo de entidad:** Agencia de evaluación
Fecha de inicio-fin: 2014 - 2016
- 11 Nombre de la actividad:** Comité Externo de Evaluación del programa Docencia-Universidad de Salamanca
Funciones desempeñadas: Evaluador
Entidad de realización: Universidad de Salamanca **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 2013 - 2016
- 12 Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: EQA
Fecha de inicio-fin: 2011 - 2016
- 13 Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Agencia para la Calidad del Sistema Universitario de Castilla y León (ACSUCYL)
Fecha de inicio-fin: 2009 - 2016
- 14 Nombre de la actividad:** Comisión de evaluación de los programas Ramón y Cajal y Juan de la Cierva (Área IEL)
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva **Tipo de entidad:** Agencia de Evaluación
Fecha de inicio-fin: 06/05/2015 - 06/05/2015
- 15 Nombre de la actividad:** Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MEC)
Funciones desempeñadas: Representante de la ANEP (IEL)
Entidad de realización: Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (DPI)
Fecha de inicio-fin: 04/03/2015 - 06/03/2015
- 16 Nombre de la actividad:** Comisión de evaluación de los programas Ramón y Cajal y Juan de la Cierva (Área IEL)
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva **Tipo de entidad:** Agencia de Evaluación
Fecha de inicio-fin: 26/05/2014 - 26/05/2014



- 17** **Nombre de la actividad:** Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MEC)
Funciones desempeñadas: Representante de la ANEP (IEL)
Entidad de realización: Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (DPI)
Fecha de inicio-fin: 10/04/2014 - 10/04/2014
- 18** **Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: European Science Foundation
Fecha de inicio-fin: 2014 - 2014
- 19** **Nombre de la actividad:** Evaluación de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Fundación BBVA **Tipo de entidad:** Fundación
Fecha de inicio-fin: 2014 - 2014
- 20** **Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Evaluador de la Agencia Regional de Ciencia y Tecnología de Murcia
Fecha de inicio-fin: 2013 - 2014
- 21** **Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: AGENCIA DE GESTIO D'AJUTS UNIVERSITARIS I DE RECERCA
Fecha de inicio-fin: 2009 - 2014
- 22** **Nombre de la actividad:** Comisión de evaluación de los programas Ramón y Cajal y Juan de la Cierva (Área IEL)
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva **Tipo de entidad:** Agencia de Evaluación
Fecha de inicio-fin: 05/05/2013 - 05/05/2013
- 23** **Nombre de la actividad:** Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MEC)
Funciones desempeñadas: Representante de la ANEP (IEL)
Entidad de realización: Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (DPI)
Fecha de inicio-fin: 05/07/2012 - 05/07/2012
- 24** **Nombre de la actividad:** Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MEC)
Funciones desempeñadas: Representante de la ANEP (IEL)
Entidad de realización: Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (DPI)
Fecha de inicio-fin: 25/05/2011 - 25/05/2011
- 25** **Nombre de la actividad:** Comisión de evaluación de los programas Ramón y Cajal y Juan de la Cierva (Área IEL)
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva **Tipo de entidad:** Agencia de Evaluación
Fecha de inicio-fin: 06/05/2011 - 06/05/2011



- 26** **Nombre de la actividad:** Comisión de evaluación de los programas Ramón y Cajal y Juan de la Cierva (Área IEL)
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva **Tipo de entidad:** Agencia de Evaluación
Fecha de inicio-fin: 14/05/2010 - 14/05/2010
- 27** **Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Evaluador de la Agencia Regional de Ciencia y Tecnología de Murcia
Fecha de inicio-fin: 2010 - 2010
- 28** **Nombre de la actividad:** Comité de Expertos para la evaluación del área de Bienes de Equipo, Diseño y Producción Industrial de la Comunidad de Madrid
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Comunidad de Madrid **Tipo de entidad:** Agencia de evaluación
Fecha de inicio-fin: 2008 - 2008
- 29** **Nombre de la actividad:** Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MEC)
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (DPI)
Fecha de inicio-fin: 05/07/2006 - 05/07/2006
- 30** **Nombre de la actividad:** Proyectos I+D del IMPIVA
Funciones desempeñadas: Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Instituto de la Pequeña y Mediana Industria de la Generalitat Valenciana (IMPIVA)
Fecha de inicio-fin: 2005 - 2005
- 31** **Nombre de la actividad:** Proyectos I+D
Funciones desempeñadas: Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Generalitat Valenciana **Tipo de entidad:** Agencia evaluación
Fecha de inicio-fin: 2004 - 2005
- 32** **Nombre de la actividad:** Comisión de Selección del Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (MEC)
Funciones desempeñadas: Miembro de la comisión
Entidad de realización: Programa Nacional de Diseño y Producción Industrial (DPI)
Fecha de inicio-fin: 08/03/2004 - 08/03/2004
- 33** **Nombre de la actividad:** Evaluación de profesorado emérito año 2022
Funciones desempeñadas: Evaluador científico
Entidad de realización: Junta de Andalucía **Tipo de entidad:** Consejería de Transformación Económica, Industria, Conocimiento y Universidad
Fecha de inicio: 2022
- 34** **Nombre de la actividad:** Coordinador del Área: TIC TECNOLOGÍAS DE LA INFORMACIÓN Y LAS COMUNICACIONES Y SERVICIOS DE ALTO VALOR AÑADIDO
Funciones desempeñadas: Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Comunidad de Madrid **Tipo de entidad:** Otros
Fecha de inicio: 2022



- 35** **Nombre de la actividad:** Coordinador del Área: TIC TECNOLOGÍAS DE LA INFORMACIÓN Y LAS COMUNICACIONES Y SERVICIOS DE ALTO VALOR AÑADIDO
Funciones desempeñadas: Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Comunidad de Madrid **Tipo de entidad:** Otros
Fecha de inicio: 2021
- 36** **Nombre de la actividad:** Convocatoria de ayudas para la recualificación del sistema universitario español para 2021-2023
Funciones desempeñadas: Evaluador en Ingeniería y Arquitectura
Entidad de realización: Universidad del País Vasco **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 2021
- 37** **Nombre de la actividad:** Convocatoria de ayudas para la recualificación del sistema universitario español para 2021-2023
Funciones desempeñadas: Vocal de la comisión de evaluación de Ingeniería y Arquitectura
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 2021
- 38** **Nombre de la actividad:** Coordinador del Área: TIC TECNOLOGÍAS DE LA INFORMACIÓN Y LAS COMUNICACIONES Y SERVICIOS DE ALTO VALOR AÑADIDO
Funciones desempeñadas: Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Comunidad de Madrid **Tipo de entidad:** Otros
Fecha de inicio: 2020
- 39** **Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: AGENCIA DE CALIDAD DEL SISTEMA UNIVERSITARIO VASCO
Fecha de inicio: 2019
- 40** **Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Fondecyt (Fondo Nacional de Desarrollo Científico y Tecnológico) de Chile
Fecha de inicio: 2016
- 41** **Funciones desempeñadas:** Evaluador científico de proyectos
Entidad de realización: Agencia Andaluza del Conocimiento
Fecha de inicio: 2016
- 42** **Funciones desempeñadas:** Editor de revista
Entidad de realización: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial
- 43** **Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 10th European Control Conference (ECC 2009)
- 44** **Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 10th IFAC Workshop on Intelligent Manufacturing Systems (IMS2010)
- 45** **Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 12th IEEE Conference on Emerging Technologies and Factory Automation, 2007



- 46 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 13th IEEE Conference on Emerging Technologies and Factory Automation, 2008
- 47 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 14th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation (ETFA 2009)
- 48 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 14th IFAC Symposium on Information Control Problems in Manufacturing (INCOM 2012)
- 49 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 14th International Conference on Advanced Robotics (ICAR 2009)
- 50 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 15th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation (ETFA 2010)
- 51 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 17th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation (ETFA 2012)
- 52 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 17th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, RO-MAN 2008
- 53 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2009 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
- 54 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
- 55 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2011 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)
- 56 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2013 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2013)
- 57 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2014 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2014)
- 58 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2015 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2015)ation (ICRA 2014)



- 59 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2016 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2016)
- 60 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 2017 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2017)
- 61 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 24th Mediterranean Conference on Control and Automation
- 62 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 38th Annual Frontiers in Education (FIE), FIE 2008
- 63 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 40TH International Symposium on Robotics (ISR 2009)
- 64 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 44th IEEE Conference on Decision and Control and European Control Conference, ECC 2005
- 65 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 48th IEEE Conference on Decision and Control (CDC2009)
- 66 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 49th IEEE Conference on Decision and Control (CDC2010)
- 67 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 5th IEEE International Conference on Mechatronics (ICM 2009)
- 68 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 9th IFAC Symposium Advances in Control Education (ACE2012)
- 69 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: 9th IFAC Workshop on Intelligent Manufacturing Systems (IMS08)
- 70 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: ACE06 IFAC Symposium
- 71 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: ACE2013 - 10th IFAC Symposium on Advances in Control Education
- 72 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: European Control Conference 2015



- 73 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems, 2007
- 74 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA 2008
- 75 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IEEE International Symposium on Industrial Electronics, 2007
- 76 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2016)
- 77 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IFAC 2017 World Congress, Toulouse, France
- 78 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IFAC World Congress 2005
- 79 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IFAC World Congress 2008
- 80 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IFAC World Congress 2011
- 81 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IROS2013, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
- 82 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: IROS2014, IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems Robots and Systems
- 83 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: International Conference on Computer Science 2007
- 84 Funciones desempeñadas:** Revisor de congreso
Entidad de realización: The 33rd Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society, 2007
- 85 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: IEEE Transactions on Education
- 86 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: IEEE Transactions on Image Processing



- 87 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: IEEE Transactions on Learning Technologies
- 88 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: IEEE Transactions on Robotics
- 89 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics Part C
- 90 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: IET Computer Vision
- 91 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: International Journal of Advanced Manufacturing Technology
- 92 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: International Journal of Advanced Robotic Systems
- 93 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: International Journal of Engineering Education
- 94 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: International Journal of Optomechatronics
- 95 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: International Journal of Robots, Education and Art
- 96 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: Journal of Intelligent Manufacturing
- 97 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: Mathematical Problems in Engineering
- 98 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: Mechatronics
- 99 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: Pattern Recognition
- 100 Funciones desempeñadas:** Revisor de revista
Entidad de realización: RIAI: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial



101 Funciones desempeñadas: Revisor de revista
Entidad de realización: Robotics and Computer Integrated Manufacturing

102 Funciones desempeñadas: Revisor de revista
Entidad de realización: Sensors

Otros méritos

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

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

Sociedades científicas y asociaciones profesionales

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

Períodos de actividad investigadora

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

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