



Marina Vallés Miquel

Generado desde: Universitat Politècnica de València

Fecha del documento: 02/11/2021

v 1.4.0

8f1a317874859dcffc80000e337d0296

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/>



Marina Vallés Miquel

Apellidos: **Vallés Miquel**
 Nombre: **Marina**
 DNI: **73944151W**
 ResearcherID: **H-9872-2018**
 ScopusID: **7007099897**
 ORCID: **0000-0002-6396-0098**
 Fecha de nacimiento: **06/11/1971**
 Sexo: **Mujer**
 Teléfono fijo: **(034) 963877000 - 75787**
 Correo electrónico: **mvalles@isa.upv.es**

Situación profesional actual

Entidad empleadora: UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE VALÈNCIA **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: D. Ingeniería Sistemas y Automática, E.T.S.I. Industrial
Categoría profesional: Profesor/a Titular de Universidad **Gestión docente (Sí/No):** Si
Correo electrónico: mvalles@isa.upv.es
Fecha de inicio: 15/04/2009
Modalidad de contrato: Funcionario/a **Régimen de dedicación:** Tiempo completo

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1	Universitat Politècnica de València	Subdirector/a del DISA	02/07/2012
2	Universitat Politècnica de València	Profesor/a Titular de Universidad	15/04/2009
3	Universitat Politècnica de València	Profesor/a Titular Escuela Universitaria	14/05/2007
4	Universitat Politècnica de València	Profesor/a Titular Escuela Universitaria	24/07/2002
5	Universitat Politècnica de València	Profesor/a Titular Escuela Univ. -Inter,	01/10/2000
6	Universitat Politècnica de València	Ayudante de Escuela Universitaria	01/10/1998

1 Entidad empleadora: Universitat Politècnica de València
Categoría profesional: Subdirector/a del DISA
Fecha de inicio: 02/07/2012 **Duración:** 4 años - 4 meses - 28 días

2 Entidad empleadora: Universitat Politècnica de València
Categoría profesional: Profesor/a Titular de Universidad
Fecha de inicio: 15/04/2009



- 3 Entidad empleadora:** Universitat Politècnica de València
Categoría profesional: Profesor/a Titular Escuela Universitaria
Fecha de inicio: 14/05/2007 **Duración:** 1 año - 11 meses
- 4 Entidad empleadora:** Universitat Politècnica de València
Categoría profesional: Profesor/a Titular Escuela Universitaria
Fecha de inicio: 24/07/2002 **Duración:** 4 años - 9 meses - 20 días
- 5 Entidad empleadora:** Universitat Politècnica de València
Categoría profesional: Profesor/a Titular Escuela Univ. -Inter,
Fecha de inicio: 01/10/2000 **Duración:** 1 año - 9 meses - 22 días
- 6 Entidad empleadora:** Universitat Politècnica de València
Categoría profesional: Ayudante de Escuela Universitaria
Fecha de inicio: 01/10/1998 **Duración:** 1 año - 11 meses - 29 días



Actividad docente

Formación académica impartida

- 1** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales
Curso que se imparte: 2021
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,2
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 2** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales
Curso que se imparte: 2020
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8,4
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 3** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control avanzado por computador
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática; Grado en Ingeniería Mecánica
Curso que se imparte: 2019
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 4** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales
Curso que se imparte: 2019
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 5** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control avanzado por computador
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Curso que se imparte: 2018
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 6** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales



Curso que se imparte: 2018
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,28
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

7 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control avanzado por computador
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Curso que se imparte: 2017
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

8 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales
Curso que se imparte: 2017
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,61
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

9 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control avanzado por computador
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Curso que se imparte: 2016
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

10 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales
Curso que se imparte: 2016
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,28
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

11 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control avanzado por computador
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Curso que se imparte: 2015
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

12 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales
Curso que se imparte: 2015
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,28



Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

13 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: Control avanzado por computador

Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática

Curso que se imparte: 2014

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 8,8

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

14 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática

Curso que se imparte: 2014

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 5,94

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

15 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: Electrónica y Automática (ITI. 1,3,4)

Curso que se imparte: 2013

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 4,62

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

16 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: Sistemas automáticos

Curso que se imparte: 2013

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 2,97

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

17 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática

Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales

Curso que se imparte: 2013

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 5,28

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

18 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA

Curso que se imparte: 2012

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 7,1

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

19 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática

Curso que se imparte: 2012

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 5,28



Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

20 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR

Curso que se imparte: 2011

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

21 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: IMPLEMENTACIÓN DE SISTEMAS DE CONTROL

Titulación universitaria: Máster Universitario en Automática e Informática Industrial; PROGRAMA DE DOCTORADO EN AUTOMÁTICA, ROBÓTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL

Curso que se imparte: 2011

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 2

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

22 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA

Curso que se imparte: 2011

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 4,5

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

23 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: MECATRÓNICA

Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Diseño Industrial y Desarrollo de Productos; I. Automática y Electrónica Industrial (2º ciclo); I. Informático; I.T. Industrial, esp. Mecánica

Curso que se imparte: 2011

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 1

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

24 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS

Titulación universitaria: I. Informático

Curso que se imparte: 2011

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 6

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

25 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR

Curso que se imparte: 2010

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



- 26** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: IMPLEMENTACIÓN DE SISTEMAS DE CONTROL
Titulación universitaria: Máster Universitario en Automática e Informática Industrial; PROGRAMA DE DOCTORADO EN AUTOMÁTICA, ROBÓTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL
Curso que se imparte: 2010
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 2
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 27** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA
Titulación universitaria: I. Informático
Curso que se imparte: 2010
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,9
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 28** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS
Titulación universitaria: I. Informático; I. Telecomunicación
Curso que se imparte: 2010
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 29** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 30** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: DOMÓTICA, INMÓTICA E INFRAESTRUCTURAS INTELIGENTE
Titulación universitaria: I. Automática y Electrónica Industrial (2º ciclo); I. Industrial; I. Informático; I. Organización Industrial (2º ciclo); Ing. Industrial (Desde ITI Química)
Curso que se imparte: 2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 31** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: IMPLEMENTACIÓN DE SISTEMAS DE CONTROL
Titulación universitaria: Máster Universitario en Automática e Informática Industrial; PROGRAMA DE DOCTORADO EN AUTOMÁTICA, ROBÓTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL
Curso que se imparte: 2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 1,34
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



- 32** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA
Curso que se imparte: 2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 33** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS
Titulación universitaria: I. Informático
Curso que se imparte: 2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 34** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 35** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: DOMÓTICA, INMÓTICA E INFRAESTRUCTURAS INTELIGENTE
Titulación universitaria: Arquitecto; I. Automática y Electrónica Industrial (2º ciclo); I. Industrial; I. Organización Industrial (2º ciclo); Ing. Industrial (Desde ITI Electro.Ind.); Ing. Industrial (Desde ITI Mecanica); I.T. Industrial, esp. Electrónica Industrial; I.T. Informática de Sistemas
Curso que se imparte: 2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 2
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 36** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: IMPLEMENTACIÓN DE SISTEMAS DE CONTROL
Titulación universitaria: Máster Universitario en Automática e Informática Industrial; PROGRAMA DE DOCTORADO EN AUTOMÁTICA, ROBÓTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL
Curso que se imparte: 2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 1,34
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 37** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA
Curso que se imparte: 2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 38** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS
Titulación universitaria: I. Informático



Curso que se imparte: 2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

39 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2007
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3,6
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

40 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: DOMÓTICA, INMÓTICA E INFRAESTRUCTURAS INTELIGENTE
Titulación universitaria: I. Automática y Electrónica Industrial (2º ciclo); I. Industrial; I. Informático; I. Organización Industrial (2º ciclo); I. Químico; Ing. Industrial (Desde ITI Mecanica); I.T. Industrial, esp. Electrónica Industrial; I.T. Telecomunicación, esp. Sistemas Electrónicos
Curso que se imparte: 2007
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 1
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

41 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: IMPLEMENTACIÓN DE SISTEMAS DE CONTROL
Titulación universitaria: Máster Universitario en Automática e Informática Industrial
Curso que se imparte: 2007
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 1,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

42 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA
Curso que se imparte: 2007
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6,1
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

43 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS
Titulación universitaria: I. Informático
Curso que se imparte: 2007
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

44 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2006
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



- 45** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA
Curso que se imparte: 2006
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6,3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 46** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: PROYECTO FIN DE CARRERA
Curso que se imparte: 2006
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 0,1
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 47** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS
Titulación universitaria: I. Informático
Curso que se imparte: 2006
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 48** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Titulación universitaria: I.T. Industrial, esp. Electrónica Industrial
Curso que se imparte: 2005
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 11
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 49** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS
Titulación universitaria: I. Informático; I. Telecomunicación
Curso que se imparte: 2005
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 50** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2004
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 11,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 51** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA
Curso que se imparte: 2004
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,1



Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

52 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS

Curso que se imparte: 2004

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 8

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

53 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR

Curso que se imparte: 2003

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 5,4

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

54 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: INFRAESTRUCTURAS INTELIGENTES: APLICACIÓN A VIVIENDAS Y EDIFICIOS

Curso que se imparte: 2003

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 1

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

55 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: LABORATORIO DE INFORMÁTICA INDUSTRIAL

Curso que se imparte: 2003

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

56 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: PROYECTO FIN DE CARRERA

Curso que se imparte: 2003

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 0,09

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

57 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS

Curso que se imparte: 2003

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 8

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

58 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: LABORATORIO DE INFORMÁTICA INDUSTRIAL

Curso que se imparte: 2002

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



- 59** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: PROYECTO FIN DE CARRERA
Curso que se imparte: 2002
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 0,29
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 60** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DISCRETA
Curso que se imparte: 2002
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 61** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SISTEMAS INTEGRADOS DE FABRICACIÓN
Curso que se imparte: 2002
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 2,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 62** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: TEORÍA DE SISTEMAS
Curso que se imparte: 2002
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,25
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 63** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2001
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6,7
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 64** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: LABORATORIO DE INFORMÁTICA INDUSTRIAL
Curso que se imparte: 2001
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 65** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DISCRETA
Curso que se imparte: 2001
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



- 66** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: TEORÍA DE SISTEMAS
Curso que se imparte: 2001
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 67** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2000
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,2
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 68** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: LABORATORIO DE INFORMÁTICA INDUSTRIAL
Curso que se imparte: 2000
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 69** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DISCRETA
Curso que se imparte: 2000
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 70** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: TEORÍA DE SISTEMAS
Curso que se imparte: 2000
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 71** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 1999
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 72** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DISCRETA
Curso que se imparte: 1999
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



- 73** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: TEORÍA DE SISTEMAS
Curso que se imparte: 1999
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 74** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DISCRETA
Curso que se imparte: 1998
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 75** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SISTEMAS AUTOMÁTICOS
Curso que se imparte: 1998
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 76** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: TEORÍA DE SISTEMAS
Curso que se imparte: 1998
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1** **Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema de clasificación por IA de los medios de agarre de un brazo robótico y selección de un medio de agarre óptimo.
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GONZALEZ IGLESIAS, IKER
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 30/09/2021
- 2** **Título del trabajo:** Desarrollo de controladores modulares de posición/fuerza basados en ROS2 para robots paralelos de rehabilitación de miembro inferior
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , FERRANDIZ ALARCON, JESUS
Calificación obtenida: 10.0
Fecha de defensa: 28/09/2021
- 3** **Título del trabajo:** Desarrollo de una aplicación de visión artificial de tratamiento de imagen en tiempo real para la detección en operaciones de descontaminación de centrales nucleares de objetos no esperados mediante colorimetría
Tipo de proyecto: Tesina



Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CUCO BOILS, MIGUEL
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 23/09/2021

4 Título del trabajo: ESTUDIO DE LA APLICABILIDAD DEL TRANSPORTE AUTOMATIZADO PARA EL TRANSPORTE DE MATERIAL EN HOSPITALES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , PALACIOS MARIN, CLARA
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 07/09/2021

5 Título del trabajo: DESARROLLO E IMPLEMENTACIÓN DE LA PROGRAMACIÓN DE UNA CELDA ROBÓTICA UNIVERSAL PARA EL MODELO VOLVO V60 REAR RIGHT DOOR
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , NAVARRO MACIAN, JAVIER
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 14/12/2020

6 Título del trabajo: Diseño y desarrollo de una celda de paletizado con un robot cartesiano controlado con dispositivos KEBA.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GARCIA VALERO, ADRIAN
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 22/09/2020

7 Título del trabajo: Desarrollo e implementación de controladores dinámicos para un robot cartesiano sobre un controlador empotrado y FPGA.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MARTIN LAZARO, HECTOR
Calificación obtenida: 6.0
Fecha de defensa: 10/09/2020

8 Título del trabajo: Desarrollo de una interfaz basada en Labview para el posicionamiento global y generación de trayectorias de un robot paralelo mediante el uso de marcadores
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , COSTA ANDRES, EROS IVAN
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 10/09/2020

9 Título del trabajo: AUTOMATIZACIÓN DE LA INSTALACIÓN DE CRISTALES PARA VINCULAR LAS CÁMARAS DE VISIONADO CON EL VEHÍCULO ENTRANTE EN LA INSTALACIÓN
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SOLAZ BOIX, FRANCESC
Calificación obtenida: 6.5



Fecha de defensa: 17/07/2020

- 10 Título del trabajo:** DESARROLLO E IMPLEMENTACIÓN DE UNA CELDA ROBOTIZADA PARA LA PROGRAMACIÓN DE PCBs EN PRODUCCIÓN
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ZYKOV GORDIYUK, TARAS
Calificación obtenida: 8.8
Fecha de defensa: 07/07/2020
- 11 Título del trabajo:** Implementación de controladores dinámicos para un robot paralelo de 4 grados de libertad sobre un controlador empotrado industrial de tiempo real y FPGA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , FERRANDIZ ALARCON, JESUS
Calificación obtenida: 9.8
Fecha de defensa: 02/07/2020
- 12 Título del trabajo:** PROYECTO DE AUTOMATIZACIÓN DEL SUMINISTRO DE HERRAMIENTAS A LAS MÁQUINAS DE MECANIZADO DE LA PLANTA DE FABRICACIÓN DE MOTORES DE VALÈNCIA PERTENECIENTE A FORD MOTOR COMPANY MEDIANTE EL USO DE VEHÍCULOS DE GUIADO AUTOMÁTICO AGV
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ALBERT SANCHEZ, JOAN
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 26/06/2020
- 13 Título del trabajo:** Desarrollo de un modelo de propulsión con dos motores escalables y estrategia de control óptima para escoger el punto de trabajo
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , NAVARRO GARCIA, PABLO
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 22/06/2020
- 14 Título del trabajo:** Desarrollo de una aplicación de servicios seb para el encapsulado de las funcionalidades de una mano humanoide como mecanismo de integración para la robótica de brazo dual
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CUADRA VILA, JESUS MARTIN DE LA
Calificación obtenida: 7.0
Fecha de defensa: 18/06/2020
- 15 Título del trabajo:** Desarrollo de una aplicación de reconocimiento de gestos usando redes de gran memoria de corto plazo (LSTM) para asistencia a operarios
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GALLEGO SERRANO, VICENÇ
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 30/09/2019



- 16 Título del trabajo:** Desarrollo de la automatización de una línea de carga y transporte de carne
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , RODA LOZANO, RUBEN
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 26/09/2019
- 17 Título del trabajo:** Desarrollo de la automatización de una línea de transporte entre puestos de trabajo con ajuste de velocidad para funcionamiento continuo
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , FERNANDEZ CASTRO, SEBASTIAN
Calificación obtenida: 7.5
Fecha de defensa: 19/09/2019
- 18 Título del trabajo:** Automatización mediante Visión Artificial para el Control de Selladores en Planta de Carrocerías: Selección entre 3 sistemas de visión artificial implementados por diferentes proveedores.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , COLL ROSELLO, CLARA
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 12/09/2019
- 19 Título del trabajo:** Desarrollo de la teleoperación de robots industriales y colaborativos mediante técnicas avanzadas de visión artificial
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , JIVA, EMIMA IOANA
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 25/07/2019
- 20 Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema de medición automatizado para bloques motor basado en robots colaborativos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LLIN TEROL, DANIEL
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 11/07/2019
- 21 Título del trabajo:** Desarrollo de aplicaciones industriales con robots colaborativos utilizando el middleware de control de robots Robot Operating System
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GONZALEZ MORENO, CLAUDIA ANAIS
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 26/09/2018
- 22 Título del trabajo:** Desarrollo de la automatización de una línea de costeros
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , PEIRO ALCAZAR, JOSE



Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 21/09/2018

- 23 Título del trabajo:** Desarrollo de aplicaciones mediante robots colaborativos basadas en interfaces naturales hombre-máquina
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ZAKHARYAN, ELIZABET
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 13/09/2018
- 24 Título del trabajo:** Desarrollo de controladores para la coordinación de robots móviles mediante comunicaciones inalámbricas
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , JIVA, EMIMA IOANA
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 12/07/2018
- 25 Título del trabajo:** Desarrollo de una interfaz amigable basada en Labview para el control y supervisión de robots paralelos de rehabilitación
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CUCO BOILS, MIGUEL
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 11/07/2018
- 26 Título del trabajo:** "Diseño y desarrollo de controles de robots mediante métodos numéricos basados en teoría de álgebra lineal. Aplicación a robots móviles
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MORA CARRION, SERGIO
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 28/06/2018
- 27 Título del trabajo:** Diseño del Sistema de Control de un Motor de C.C. mediante Redes Neuronales
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LLOPIS IBOR, LAURA
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 27/06/2018
- 28 Título del trabajo:** Diseño y programación de la automatización con autómatas programables Modicon TSX de las líneas de mecanizado, ensamblaje y almacén de un proceso industrial modelado con el software Factory I/O.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MEDINA FABADO, ROBERTO
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 26/06/2018



- 29** **Título del trabajo:** Desarrollo de la automatización del proceso de almacenamiento de bloques de espumación en una empresa de la industria de la automoción y validación mediante la herramienta de simulación virtual Factory I/O
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MARTINEZ GIMENO, NESTOR
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 26/06/2018
- 30** **Título del trabajo:** Desarrollo de controladores para robots paralelos mediante ingeniería de software basada en componentes. Aplicación a robots de rehabilitación de miembro inferior
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , OLIVER CHIVA, ERNESTO
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 26/03/2018
- 31** **Título del trabajo:** Programación y control de una máquina-prototipo para fabricación de jarcias de carbono para mástiles mediante un CNC
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MARTINEZ SANZ, MARCOS
Calificación obtenida: 9.2
Fecha de defensa: 25/07/2017
- 32** **Título del trabajo:** INTEGRACIÓN DE SISTEMAS MULTI-AGENTE EN PLATAFORMAS EMBEBIDAS HETEROGÉNEAS CON RECURSOS LIMITADOS PARA TAREAS DE LOCALIZACIÓN Y COORDINACIÓN EN DETECCIÓN Y EVASIÓN DE COLISIONES EN ROBÓTICA MÓVIL.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Soriano Viguera, Ángel
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE (cum laude)
Fecha de defensa: 20/07/2017
Mención de calidad: Si
- 33** **Título del trabajo:** Mejora de la disponibilidad de las cuatro líneas de mecanizado utilizando herramientas de MOS y análisis de cuellos de botella
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , NAVARRO OLMEDA, IVAN
Calificación obtenida: 9.3
Fecha de defensa: 20/07/2017
- 34** **Título del trabajo:** Desarrollo de la comunicación entre un PLC y un robot colaborativo que permita la realización de aplicaciones de robótica industrial
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ALBORS MARQUES, LAURA
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 17/07/2017



- 35** **Título del trabajo:** Seguimiento y mejora en la detección de incidencias en pares de apriete residuales en el proceso de implantación del sistema □Torque Inspection & Studies System□ en la planta de carrocerías de Ford Almussafes.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , BAUTISTA ESCOBAR, FREDDY JAVIER
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 14/07/2017
- 36** **Título del trabajo:** Diseño e implementación de un sistema de control de robots mediante la ingeniería del software basada en componentes. Aplicación a un robot paralelo de 3DOF
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Cazalilla Morenas, Jose Ignacio
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE (cum laude)
Fecha de defensa: 13/07/2017
Mención de calidad: Si
- 37** **Título del trabajo:** Diseño e implantación de un sistema de mantenimiento predictivo para pinzas de soldadura
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MONEDERO VALLS, ALEJANDRO
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 06/07/2017
- 38** **Título del trabajo:** Desenvolupament d'aplicacions de control de força per a un robot industrial
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , RODRIGUEZ ESTEVE, ANA
Calificación obtenida: 7.0
Fecha de defensa: 14/09/2016
- 39** **Título del trabajo:** DESARROLLO DE UNA APLICACIÓN PARA LA DETECCIÓN Y SEGUIMIENTO DE OBJETOS. APLICACIÓN A VEHÍCULOS MÓVILES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , PALAZON HIDALGO, DAVID
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 21/07/2016
- 40** **Título del trabajo:** Desarrollo de una aplicación para el guiado automático de un vehículo eléctrico
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GONZALEZ MORENO, CLAUDIA ANAIS
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 15/07/2016
- 41** **Título del trabajo:** Desarrollo de una aplicación de posicionamiento basada en marcadores para un robot móvil
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MUÑOZ ARNAL, BLAI



Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 15/07/2016

- 42 Título del trabajo:** Desarrollo de una aplicación basada en cámaras 3D para la generación de movimientos en un robot humanoide
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , PASCUAL TOMAS, ANA
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 15/07/2016
- 43 Título del trabajo:** Desarrollo de la automatización y supervisión de un proceso de mecanizado y transporte de piezas
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , BENEITO BROTONS, PEDRO
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 13/07/2016
- 44 Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema de clasificación automático de etiquetas UHF-RFID para el cronometraje de carreras
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ESTEVE DOMINGUEZ, MIREIA
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 13/07/2016
- 45 Título del trabajo:** Diseño, construcción y control de un robot manipulador de 3 grados de libertad de bajo coste para el desarrollo de un manipulador móvil.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GARCIA FERNANDEZ, ALBERTO
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 13/07/2016
- 46 Título del trabajo:** IMPLANTACIÓN DEL SISTEMA DE GESTIÓN DE CALIDAD ISO 9001:2008 EN UNA EMPRESA DEL SECTOR DEL MUEBLE
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MARTINEZ MARTINEZ, JOAQUIN
Calificación obtenida: 6.6
Fecha de defensa: 25/09/2015
- 47 Título del trabajo:** DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UNA MÁQUINA CNC DE TRES EJES PARA REALIZAR OPERACIONES DE FRESADO Y CORTE DE PIEZAS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , RODRIGUEZ GUNTIÑAS, MAURICIO
Calificación obtenida: 9.8
Fecha de defensa: 22/09/2015



- 48** **Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema automatizado para la mecanización de engranajes y el transporte entre dos unidades de mecanizado
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ASENSI SEGUER, CARLES
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 09/09/2015
- 49** **Título del trabajo:** Estudi i modelat d'una plataforma robòtica tipus exosquelet. Control automàtic del pes del pacient.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MARTINEZ BESELER, XAVIER
Calificación obtenida: 10.0
Fecha de defensa: 09/09/2015
- 50** **Título del trabajo:** DISEÑO DE APLICACIÓN PARA EL PROCESADO, ACONDICIONAMIENTO, CONVERSIÓN A MIDI Y REPRODUCCIÓN EN TIEMPO REAL DE UNA SEÑAL DE AUDIO
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , BAÑULS JUAN, XAVIER
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 29/07/2015
- 51** **Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema distribuido para la automatización y monitorización de un proceso de una línea indexada con dos unidades de mecanizado y un centro neumático
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LLOBELL RIBERO, BELEN
Calificación obtenida: 7.5
Fecha de defensa: 17/07/2015
- 52** **Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema de monitorización de parámetros biomédicos basado ROS sobre una plataforma empotrada
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , OLIVER CHIVA, ERNESTO
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 15/07/2015
- 53** **Título del trabajo:** Diseño de controladores de sistemas robotizados mediante técnicas de Machine Learning. Aplicación a un robot paralelo de rehabilitación de miembros inferiores
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , FERRER PASTOR, GONZALO
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 15/07/2015
- 54** **Título del trabajo:** Modelado y Simulación de trayectorias de robots móviles y vehículos eléctricos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



Alumno/a: , JIMENEZ SANCHEZ, JUAN LUIS
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 14/07/2015

55 Título del trabajo: Desarrollo de un sistema automatizado para un proceso de doble mecanizado de piezas y traslado a almacén mediante un robot de guiado automático

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MESEGUER CERVERA, SANTIAGO
Calificación obtenida: 10.0
Fecha de defensa: 14/07/2015

56 Título del trabajo: Navegación automática de robots móviles por laberintos y pasillos

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SANCHEZ MARTINEZ, VIRGINIA
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 14/07/2015

57 Título del trabajo: Modelado y Simulación de un Robot Paralelo de 4 Grados de Libertad. Aplicación a un Robot de Rehabilitación

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , OLUCHA SALLA, JOAN
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 14/07/2015

58 Título del trabajo: Modelado y Simulación de un robot móvil

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GARDEL GOMEZ, DANIEL
Calificación obtenida: 7.0
Fecha de defensa: 10/07/2015

59 Título del trabajo: Desarrollo de aplicaciones de control de robots mediante el reconocimiento de personas con cámaras 3D

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , COMPANY ARNALTE, MIGUEL
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 10/07/2015

60 Título del trabajo: Desarrollo y control de un manipulador cartesiano de 3 grados de libertad para el posicionado de una sonda Hall utilizada para la medida de campos magnéticos.

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , TORRES RUIZ, ANGEL
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 26/06/2015



- 61** **Título del trabajo:** NAVEGACIÓN DE ROBOTS MÓVILES MEDIANTE CÁMARA 3D BASADA EN TIEMPO DE VUELO.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SANMARTIN BUSTOS, CARLOS
Calificación obtenida: 8.2
Fecha de defensa: 29/05/2015
- 62** **Título del trabajo:** DESARROLLO DE LABORATORIO BASADO EN TARJETAS DE BAJO COSTE PARA LA DOCENCIA DE LA ASIGNATURA DE TIC
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CARRION CHISVERT, JOSE
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 24/09/2014
- 63** **Título del trabajo:** Localización de robots móviles de recursos limitados basada en fusión sensorial por eventos
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Marin Paniagua, Leonardo Jose
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE (cum laude)
Fecha de defensa: 01/07/2014
Mención de calidad: Si
- 64** **Título del trabajo:** DESARROLLO DE UN SIMULADOR DE TIEMPO REAL PARA EL CONTROL DE ROBOTS BASADO EN MIDDLEWARES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , VIDAL PASTOR, RAFAEL
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 26/07/2013
- 65** **Título del trabajo:** SIMULADOR BASADO EN EASY JAVA SIMULATIONS PARA UN ROBOT LEGO
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GONZALEZ MARCO, MANUEL
Calificación obtenida: 7.0
Fecha de defensa: 09/07/2013
- 66** **Título del trabajo:** CONTROLADOR DE AUTOMATISMOS PARA INSTALACIONES CINEMATográfICAS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , BELENGUER FERRER, JORGE
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 28/09/2012
- 67** **Título del trabajo:** DESARROLLO DE UN GENERADOR AUTOMÁTICO DE MODELOS DE SIMULACIÓN PARA TERMINALES PORTUARIAS DE CONTENEDORES
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LOZANO GARCIA, CARLOS



Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 24/07/2012

- 68 Título del trabajo:** IMPLEMENTACIÓN BASADA EN EL MIDDLEWARE OROCOS DE CONTROLADORES DINÁMICOS PARA UN ROBOT PARALELO
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CAZALILLA MORENAS, JOSE IGNACIO
Calificación obtenida: 10.0
Fecha de defensa: 24/07/2012
- 69 Título del trabajo:** IMPLEMENTACIÓN DE UN SISTEMA ESTANDARIZADO DE COMUNICACIÓN BAJO PROTOCOLO ZIGBEE
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , COMPANYY ANDRES, SALVADOR
Calificación obtenida: 7.5
Fecha de defensa: 24/07/2012
- 70 Título del trabajo:** IMPLEMENTACIÓN DE CONTROLADORES PARA EL ROBOT E-PUCK MEDIANTE EL SISTEMA OPERATIVO EMPOTRADO DE TIEMPO REAL ERIKA.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GALBIS MIÑANA, ANDREA
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 04/11/2011
- 71 Título del trabajo:** CONTROL DISTRIBUIDO Y COORDINACIÓN DE ROBOTS MEDIANTE SISTEMAS MULTIAGENTE
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SORIANO VIGUERAS, ANGEL
Calificación obtenida: 10.0
Fecha de defensa: 29/09/2011
- 72 Título del trabajo:** ANÁLISIS, DISEÑO Y MONTAJE DE UN SISTEMA DE TRANSPORTE SOSTENIBLE: LA BICICLETA ELÉCTRICA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SALEH MOULUD, HAMMADA
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 26/09/2011
- 73 Título del trabajo:** CONTROL DE UN MOTOR DE C.C. MEDIANTE EL SISTEMA OPERATIVO DE TIEMPO REAL EMPOTRADO ERIKA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ALCAINA ACOSTA, JOSE JOAQUIN
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 05/09/2011



- 74** **Título del trabajo:** NAVEGACIÓN DE UN ROBOT MÓVIL DE CONFIGURACIÓN DIFERENCIAL BASADA EN FUSIÓN SENSORIAL
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MARIN PANIAGUA, LEONARDO JOSE
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 21/07/2011
- 75** **Título del trabajo:** COORDINACIÓN Y CONTROL DE ROBOTS MÓVILES BASADO EN AGENTES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CERVERA ANDES, ADRIAN
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 07/07/2011
- 76** **Título del trabajo:** IMPLEMENTACION DE CONTROLADORES USANDO LA LIBRERIA DE TIEMPO REAL DEL ENTORNO OROCOS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CAZALILLA MORENAS, JOSE IGNACIO
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 07/07/2011
- 77** **Título del trabajo:** COORDINACIÓN Y POSICIONAMIENTO DE DOS ROBOTS E-PUCK PARA EL DESPLAZAMIENTO DE UN OBJETO.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MOSCARDO GARCIA, VANESSA
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 15/10/2010
- 78** **Título del trabajo:** DESENVOLUPAMENT D'UN LABORATORI REMOT PER A L'ASSIGNATURA DE CONTROL AUTOMÀTIC.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LLOPIS ESPINOSA, JOAQUIN
Calificación obtenida: 7.0
Fecha de defensa: 24/09/2010
- 79** **Título del trabajo:** SISTEMA TUTOR INTELIGENTE ADAPTATIVO PARA LABORATORIOS VIRTUALES Y REMOTOS
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , AMELA TARONGI, VERONICA
Calificación obtenida: 7.0
Fecha de defensa: 19/07/2010
- 80** **Título del trabajo:** DISEÑO DE UN SISTEMA DE INSPECCIÓN AUTOMATIZADO DE PROBETAS CILÍNDRICAS DE HORMIGÓN.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



Alumno/a: , LUJAN BENITA, JOSE ANTONIO
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 18/12/2009

- 81 Título del trabajo:** DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE ALGORITMOS DE CONTROL EN SISTEMAS EMPOTRADOS. APLICACIÓN A ROBÓTICA MÓVIL.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GIRBES JUAN, VICENT
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 27/07/2009
- 82 Título del trabajo:** OPTIMIZACIÓN DEL PROCESO PRODUCTIVO DE LA EMPRESA ISTOBAL S.A., MEDIANTE LA APLICACIÓN DE LA METODOLOGÍA "LEAN MANUFACTURING"
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SANZ RIBERA, MARCOS
Calificación obtenida: 9.9
Fecha de defensa: 05/02/2009
- 83 Título del trabajo:** "DESARROLLO Y PROGRAMACIÓN DE ROBOTS MÓVILES. DESARROLLO DE TAREAS DE ROBOT MEDIANTE COMUNICACIONES INALÁMBRICAS"
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LLACER PAREDES, CARLES
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 28/01/2009
- 84 Título del trabajo:** "PLATAFORMA DE CONTROL DE ROBOTS MÓVILES"
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , JIMENEZ MOYA, AGUSTIN
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 19/09/2008
- 85 Título del trabajo:** "DESARROLLO DE LABORATORIOS VIRTUALES Y REMOTOS VÍA WEB MEDIANTE LA HERRAMIENTA EASYJAVA"
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MORENO AMAT, JAVIER
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 19/09/2008
- 86 Título del trabajo:** DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UNA APLICACIÓN DOMÓTICA SOBRE UNA MAQUETA DE UNA VIVIENDA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SANZ CALPE, VICTOR
Calificación obtenida: 9.2
Fecha de defensa: 17/09/2008



- 87** **Título del trabajo:** DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UNA PLICACIÓN DOMÓTICA SOBRE LA MAQUETA DE UNA VIVIENDA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GARGALLO BARCOS, JORGE
Calificación obtenida: 9.2
Fecha de defensa: 17/09/2008
- 88** **Título del trabajo:** CALCULO, DISEÑO E IMPLEMENTACION DE UNA INSTALACION FOTOVOLTAICA CONECTADA A RED DE 100 KW
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LOAYZA MARTI, CARLOS HUASCAR
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 07/03/2008
- 89** **Título del trabajo:** ARQUITECTURA DISTRIBUIDA EN MICROPROCESADOR. APLICACION A UNA MOTO QUAD
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , FABREGAT SEGURA, BEATRIZ
Calificación obtenida: 7.5
Fecha de defensa: 19/12/2007
- 90** **Título del trabajo:** "IMPLEMENTACIÓN DE CONTROLADORES EMPOTRADOS AVANZADOS EN UNA PLATTAFORMA HIDAN PC/104"
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SANCHEZ PEÑARROJA, JORDI
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 19/09/2007
- 91** **Título del trabajo:** PROYECTO DE UNA INSTALACION DOMOTICA EN UNA RESIDENCIA DE LA TERCERA EDAD
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CLAVER LOPEZ, VICTOR
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 25/10/2006
- 92** **Título del trabajo:** NUEVA ESTRATEGIA DE CONTROL PARA AHORRO DE ENERGIA EN SISTEMAS EMPOTRADOS. APLICACION A UN ROBOT DE UN GRADO DE LIBERTAD BASADO EN LEGO MINSTORMS.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , BLASCO LLOPIS, CARLOS
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 18/10/2006
- 93** **Título del trabajo:** AUTOMATIZACION DE UN VEHICULO QUAD MEDIANTE UN DISPOSITIVO EMPOTRADO DE COMPUTACION LIMITADA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera



Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SANZ RIBERA, MARCOS
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 25/09/2006

94 Título del trabajo: DISEÑO E IMPLEMENTACION DE UNA SOLUCION DOMOTICA USANDO TECNOLOGIA DE PROPOSITO GENERAL

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CASANOVA VILLAPLANA, SILVIA
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 13/09/2006

95 Título del trabajo: REALIZACIÓN DE UNA APLICACIÓN DOMÓTICA CON POSIBILIDAD DE CONEXIÓN A INTERNET

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ALACOT TORRES, JOSE LUIS
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 25/01/2006

96 Título del trabajo: "DISEÑO, IMPLEMENTACIÓN Y VALIDACIÓN DE CONTROLADORES SOBRE SISTEMAS EMPOTRADOS. APLICACIÓN A ROBOTS MÓVILES".

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GARCIA MOREY, CARLOS
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 27/06/2005

97 Título del trabajo: REALIZACIÓN DE UNA APLICACIÓN DOMÓTICA CON POSIBILIDAD DE CONEXIÓN A INTERNET

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MILLAN LOPEZ, MANUEL
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 01/02/2005

98 Título del trabajo: DESARROLLO E IMPLEMENTACIÓN DE UNA SOLUCIÓN DOMÓTICA DISTRIBUIDA Y DE ACCESO REMOTO BASADO EN ELEMENTOS DE CONTROL DE PROPOSITO GENERAL.

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CAMPOS VICTORIA, BLANCA
Calificación obtenida: 9.2
Fecha de defensa: 30/09/2004

99 Título del trabajo: DESARROLLO E IMPLANTACIÓN DE SISTEMAS AUTOMÁTICOS DE MONITORIZACIÓN LOCAL Y REMOTA EN LAS LÍNEAS DE PRODUCCIÓN DE LA PLANTA DE PINTURAS DE FORD ESPAÑA.

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , DURA GOMEZ, JOAQUIN
Calificación obtenida: 9.5



Fecha de defensa: 28/05/2004

- 100 Título del trabajo:** GLOBELAB LABORATORIO DE APRENDIDAJE AUTONOMO DEL DISA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , VICENTE SUCH, BELEN
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 11/09/2002
- 101 Título del trabajo:** INSTALACIÓN DOMÓTICA DE UNA VIVIENDA FAMILIAR
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GRAU LLOPIS, MIGUEL
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 16/07/2002
- 102 Título del trabajo:** " DIAGNOSTICADORES MODULARES PARA UNA COLUMNA DE DESTILACIÓN. IMPLEMENTACIÓN PARA SU FUNCIONAMIENTO EN TIEMPO REAL "
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CORRECHER SALVADOR, CARLOS
Calificación obtenida: 10.0
Fecha de defensa: 21/09/2001
- 103 Título del trabajo:** DISEÑO E IMPLEMENTACION DE UN SISTEMA DE CONTROL DE MOTORES DE CONTINUA MEDIANTE MICROCONTROLADOR
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MOTILLA CERDA, ANTONIO JAVIER
Calificación obtenida: 7.0
Fecha de defensa: 27/06/2001
- 104 Título del trabajo:** CONTROL DISTRIBUIDO DE PROCESOS BAJO SISTEMA OPERATIVO LINUX
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MARTINEZ PASTOR, DAVID
Calificación obtenida: 8.6
Fecha de defensa: 18/10/2000
- 105 Título del trabajo:** CONTROL DISTRIBUIDO DE PROCESOS BAJO SISTEMA OPERATIVO LINUX
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ALVAREZ MEMBRIVES, CRISTINA
Calificación obtenida: 8.6
Fecha de defensa: 18/10/2000



Tutorías académicas de estudiantes

- 1 **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 1
- 2 **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 13
- 3 **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 7
- 4 **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 7
- 5 **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 8
- 6 **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 10
- 7 **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 8
- 8 **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 5
- 9 **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 5
- 10 **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 1

Publicaciones docentes o de carácter pedagógico, libros, artículos, etc.

- 1 Antonio José Sánchez Salmerón; Carlos Ricolfe Viala; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. Construye tu robot explorador. Taller de mecatrónica. Talleres didácticos. 2, pp. 6 - 13. Universitat Politècnica de València, 2013. ISBN 978-84-9048-060-1
Tipo de soporte: Capítulos de libros
- 2 José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; José Luís Navarro Herrero. Remote Industrial Process Control with Matlab Web Server. Internet Based Control Education. 1, pp. 139 - 143. Elsevier, 2002. ISBN 0080439845
Tipo de soporte: Capítulos de libros



Participación en proyectos de innovación docente

- 1 Título del proyecto:** Grupo de Innovación docente (PACE)
- 2 Título del proyecto:** Grupo de Innovación Docente (PACE)
- 3 Título del proyecto:** Participación en Proyectos de Innovación Docente (PACE)
- 4 Título del proyecto:** Grupo de Innovación Docente UPV

Participación en congresos con ponencias orientadas a la formación docente

- 1 Nombre del evento:** VI Jornadas de Enseñanza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática (EIWISA'10)
Ciudad de celebración: León, España,
Fecha de presentación: 04/06/2010
Un Nuevo Enfoque para el Diseño de Sistemas Tutores Inteligentes con Aprendizaje. pp. 1 - 9. CEA-IFAC,
- 2 Nombre del evento:** V Jornadas de Enseñanza Via Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática (EIWISA)
Ciudad de celebración: Zaragoza, España,
Fecha de presentación: 14/09/2007
Acceso Remoto a Laboratorios basados en Matlab. Aplicación al Control Borroso de un Motor de Corriente Continua. pp. 85 - 90. Fernando Torres Medina/ Óscar Reinoso García,
- 3 Nombre del evento:** IV Jornadas de Enseñanza Via Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática (EIWISA)
Ciudad de celebración: Granada, España,
Fecha de presentación: 16/09/2005
Sistema de Comunicaciones Bluetooth para el Desarrollo de Laboratorios de Robótica Móvil basado en LEGO. pp. 73 - 78. Universidad de Granada,
- 4 Nombre del evento:** IFAC Workshop on Internet Based Control Education (IBCE'04)
Ciudad de celebración: Grenoble Francia,
Fecha de presentación: 07/09/2004
Real process suitability for remote control. pp. 1 - 6. IFAC,
- 5 Nombre del evento:** III Jornadas de Enseñanza Via Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática (EIWISA)
Ciudad de celebración: Alicante, España,
Fecha de presentación: 19/04/2002
Desarrollo y Control de Procesos Virtuales Mediante Matlab Web Server. pp. 81 - 86. Editorial Club Universitario,



- 6** **Nombre del evento:** IFAC Workshop Education in Automatic Control (EDCOM 2001)
Ciudad de celebración: Linz, Austria,
Fecha de presentación: 16/09/2001
Setting up a virtual matlab control laboratory. pp. 1 - 6. Elsevier Science,
- 7** **Nombre del evento:** IFAC Workshop on Internet Based Control Education (IBCE'01)
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de presentación: 12/12/2001
Remote industrial process control with matlab server. pp. 139 - 144. Elsevier Science Ltd.,
- 8** **Nombre del evento:** II Jornadas de Enseñanza Via Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática (EIWISA)
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de presentación: 26/04/2001
Creación de un laboratorio virtual para prácticas de control con matlab web server. pp. 1 - 6. Universidad Nacional a Distancia,
- 9** **Nombre del evento:** I Jornadas de Enseñanza Via Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática (EIWISA)
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de presentación: 11/05/2000
GENERACIÓN DE UN LABORATORIO VIRTUAL PARA EL ANALISIS E IMPLEMENTACIÓN DEL CONTROL EN TIEMPO REAL DE SISTEMAS ROBOTIZADOS. pp. 1 - 6. Universidad Politécnica de Valencia,
- 10** **Nombre del evento:** 20th EAEEIE Annual Conference on Innovation in Education for Electrical and Information Engineering (EAEEIE 2009)
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de presentación: 24/06/2009
Virtual and Remote Laboratory of the Ball and Beam System. pp. 1 - 6. EAEEIE,

Experiencia científica y tecnológica

Grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

Nombre del grupo: Instituto Universitario de Automática e Informática Industrial



Actividad científica o tecnológica

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

- 1 Nombre del proyecto:** LABORATORIO DE FABRICACION AVANZADA INTELIGENTE (IDIFEDER/2018/025)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Francisco Blanes Noguera
Nº de investigadores/as: 11
Entidad/es financiadora/s: GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 01/01/2018 **Duración:** 3 años - 3 meses
Cuantía total: 525.262 €
- 2 Nombre del proyecto:** INTEGRACION DE MODELOS BIOMECAVICOS EN EL DESARROLLO Y OPERACION DE ROBOTS REHABILITADORES RECONFIGURABLES (DPI2017-84201-R-AR)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo
Nº de investigadores/as: 13
Entidad/es financiadora/s: AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION
Fecha de inicio: 01/01/2018 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 135.762 €
- 3 Nombre del proyecto:** METODOLOGIA DE DISEÑO DE SISTEMAS BIOMECAVICOS. APLICACION AL DESARROLLO DE UN ROBOT PARALELO HIBRIDO PARA DIAGNOSTICO Y REHABILITACION (DPI2013-44227-R)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Alvaro Felipe Page Del Pozo
Nº de investigadores/as: 10
Entidad/es financiadora/s: MINISTERIO DE ECONOMIA Y EMPRESA
Fecha de inicio: 01/01/2015 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 96.800 €
- 4 Nombre del proyecto:** Semana de la Ciencia en la UPV, campus de Vera (FCT-12-4846)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Bautista Peiró López
Nº de investigadores/as: 34
Entidad/es financiadora/s: FUNDACION ESPAÑOLA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGIA
Fecha de inicio: 01/09/2012 **Duración:** 5 meses
Cuantía total: 4.599,05 €



- 5** **Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE CONTROLADORES BASADOS EN MISIONES (DPI2011-28507-C02-01)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s: MINISTERIO DE ECONOMIA Y EMPRESA
Fecha de inicio: 01/01/2012 **Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días
Cuantía total: 133.100 €
- 6** **Nombre del proyecto:** IDENTIFICACIÓN DE PARÁMETROS DINÁMICOS EN VEHÍCULOS LIGEROS Y ROBOTS MÓVILES. MEDIDA DE FUERZAS. (2636)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco José Valero Chuliá
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 01/12/2011 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 8.500 €
- 7** **Nombre del proyecto:** SEMANA DE LA CIENCIA EN LA UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VALENCIA, CAMPUS DE VERA (FCT-11-2134)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Bautista Peiró López
Nº de investigadores/as: 29
Entidad/es financiadora/s: FUNDACION ESPAÑOLA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGIA
Fecha de inicio: 22/09/2011 **Duración:** 4 meses
Cuantía total: 23.377,8 €
- 8** **Nombre del proyecto:** UN ENFOQUE HOLONICO BASADO EN AGENTES PARA ORGANIZACIONES ADAPTATIVAS DE ROBOTS MOVILES INTELIGENTES (2620)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Adriana Susana Giret Boggino
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 15/12/2010 **Duración:** 1 año - 1 mes
Cuantía total: 11.500 €
- 9** **Nombre del proyecto:** IDENTIFICACION Y CONTROL DE MOTORES ASINCRONOS Y SU UTILIZACION EN UN ROBOT SIMPLE. PCI-MEDITERRANEO (ARGELIA) (A/026232/09)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: MINISTERIO DE ASUNTOS EXTERIORES
Fecha de inicio: 17/01/2010 **Duración:** 1 año - 3 meses
Cuantía total: 12.000 €



- 10** **Nombre del proyecto:** IMPLEMENTACION DE CONTROLADORES AVANZADOS EN TIEMPO REAL PARA SISTEMAS MECANICOS COMPLEJOS (PAID-05-09-4315)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Marina Vallés Miquel
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 15/12/2009 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 8.500 €
- 11** **Nombre del proyecto:** MASPORT: METODOLOGIAS DE AUTOMATIZACION Y SIMULACION PARA LA EVALUACION Y MEJORA DE LA CAPACIDAD, RENDIMIENTO Y NIVEL DE SERVICIO DE TERMINALES PORTUARIAS DE CONTENEDORES (P19/08)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Luís Navarro Herrero
Nº de investigadores/as: 21
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE FOMENTO
Fecha de inicio: 01/09/2009 **Duración:** 2 años - 4 meses - 6 días
Cuantía total: 681.726,9 €
- 12** **Nombre del proyecto:** NUCLEO DE CONTROL EN SISTEMAS DISTRIBUIDOS (DPI2008-06737-C02-01)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 10
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION
Fecha de inicio: 01/01/2009 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 146.047 €
- 13** **Nombre del proyecto:** IDENTIFICACION DE PARAMETROS FISICOS EN SISTEMAS MECANICOS COMPLEJOS. APLICACION AL CONTROL AVANZADO. (PAID-05-06-6730)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 21/12/2006 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 9.900 €
- 14** **Nombre del proyecto:** IDENTIFICACION DE PARAMETROS FISICOS EN SISTEMAS MECANICOS COMPLEJOS. APLICACION AL CONTROL AVANZADO. (DPI2005-08732-C02-02)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION



Fecha de inicio: 31/12/2005
Cuantía total: 61.042,1 €

Duración: 3 años

- 15 Nombre del proyecto:** NUCLEO DE CONTROL EN SISTEMAS EMPOTRADOS (DPI2005-09327-C02-01)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 7
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION

Fecha de inicio: 15/10/2005
Cuantía total: 124.355,5 €

Duración: 3 años - 2 meses - 30 días

- 16 Nombre del proyecto:** ARTIST2: EMBEDDED SYSTEMS DESIGN (004527)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Alfons Crespo Lorente
Nº de investigadores/as: 17
Entidad/es financiadora/s:
COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA

Fecha de inicio: 01/09/2004
Cuantía total: 208.452,77 €

Duración: 4 años - 1 mes

- 17 Nombre del proyecto:** AYUDA AL GRUPO: AUTOMATICA INDUSTRIAL (GRUPOS03/016)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 47
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA; GENERALITAT VALENCIANA

Fecha de inicio: 01/01/2003
Cuantía total: 113.310,08 €

Duración: 3 años

- 18 Nombre del proyecto:** MEJORA DE PRESTACIONES EN SISTEMAS EMPOTRADOS DE CONTROL (DPI2002-04432-C03-02)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA

Fecha de inicio: 01/12/2002
Cuantía total: 49.450 €

Duración: 3 años

- 19 Nombre del proyecto:** ENTORNO VIRTUAL DE MODELADO Y MONITORIZACION DE ROBOTS MOVILES Y SISTEMAS SENSORIALES (DPI2002-04434-C04-04)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Martín Mellado Arteché
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA

Fecha de inicio: 01/12/2002
Cuantía total: 29.900 €

Duración: 3 años



- 20** **Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE UNA ARQUITECTURA ABIERTA PARA LA SIMULACION, LA PROGRAMACION Y EL CONTROL DE ROBOTS (CTIDIB/2002/22)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 01/01/2002 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 24.368,73 €
- 21** **Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE UN ENTORNO ABIERTO PARA LA IMPLEMENTACION DE CONTROLADORES DE ROBOTS INDUSTRIALES (PPI-05-01 5913)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 27/09/2001 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 9.015,18 €
- 22** **Nombre del proyecto:** TECNICAS DE RECONSTRUCCION 3D SOPORTADAS EN ROBOT MOVIL, APLICADAS A RESTAURACION DE MONUMENTOS (PPI-05-01 6017)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Ignacio Cuadrado Iglesias
Nº de investigadores/as: 23
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 27/09/2001 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 18.030,36 €
- 23** **Nombre del proyecto:** CONTROL AVANZADO DE MOVIMIENTO Y FUERZA DE ROBOTS MANIPULADORES INDUSTRIALES (PPI-6-00 7129)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 01/01/2001 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 6.130,32 €
- 24** **Nombre del proyecto:** AYUDA AL GRUPO CONTROL DE SISTEMAS HIBRIDOS (GR01-223)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 01/01/2001 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 5.108,6 €



- 25** **Nombre del proyecto:** SISTEMAS DE CONTROL DISTRIBUIDO ASINCRONO (Desconocido)
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s:
MEC. DIRECCIÓN GENERAL DE ENSEÑANZA SUPERIOR E INVESTIGACIÓN CIENTÍFICA
Fecha de inicio: 31/12/1999 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 129.914,78 €
- 26** **Nombre del proyecto:** SISTEMAS DE CONTROL DISTRIBUIDO ASINCRONO (TAP1999-1226-C02-01)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION
Fecha de inicio: 31/12/1999 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 129.914,76 €
- 27** **Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE UN ENTORNO PARA EL ANALISIS Y LA IMPLEMENTACION DE CONTROLADORES DINAMICOS DE ROBOTS INDUSTRIALES (6529)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Mata Amela
Nº de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 01/12/1999 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 20.524,56 €
- 28** **Nombre del proyecto:** CONTROLADORES DINAMICOS DE ROBOTS INDUSTRIALES (Desconocido)
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Mata Amela
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA - VICERRECTORADO DE I+D
Fecha de inicio: 01/12/1999 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 0 €
- 29** **Nombre del proyecto:** INTEGRATED MANUFACTURING AND PRODUCTION AUTOMATION FOR THE CERAMIC TILE INDUSTRY "IMPACT" (Desconocido)
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
COMMISSION OF EUROPEAN COMMUNITIES
Fecha de inicio: 01/01/1997 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 382.063,38 €
- 30** **Nombre del proyecto:** INTEGRATED MANUFACTURING AND PRODUCTION AUTOMATION FOR THE CERAMIC TILE INDUSTRY "IMPACT" (BRPR-CT96-3632)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez



Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:

COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA

Fecha de inicio: 01/01/1997

Duración: 2 años - 11 meses - 30 días

Cuantía total: 392.142,88 €

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

- 1** **Nombre del proyecto:** EJECUCION DE ACTIVIDADES EN EL MARCO DEL PROYECTO MONITORIZACION AVANZADA DE PROCESOS INDUSTRIALES MEDIANTE INTELIGENCIA ARTIFICIAL
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: FORD ESPAÑA, S.L.
Fecha de inicio: 02/11/2021 **Duración:** 1 año - 10 meses
Cuantía total: 65.628,75 €
- 2** **Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE SISTEMAS DE ASISTENCIA EN EL ACTO QUIRÚRGICO. ROBOT AYUDANTE PARA MANIPULACIÓN
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: FUNDACION DE LA COM. VALENC. PARA LA INVESTIGACION BIOMEDICA
Fecha de inicio: 17/11/2020 **Duración:** 2 meses
Cuantía total: 70.000 €
- 3** **Nombre del proyecto:** SERVICIO DE DESARROLLO DE SISTEMAS DE ASISTENCIA EN EL ACTO QUIRURGICO. ROBOT AYUDANTE PARA MANUPULACION
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: FUNDACION DE LA COM. VALENC. PARA LA INVESTIGACION BIOMEDICA
Fecha de inicio: 18/11/2019 **Duración:** 2 meses
Cuantía total: 59.000 €
- 4** **Nombre del proyecto:** SISTEMA CONTROL DE CALIDAD, TESTEO Y VALIDACION FUNCIONAL DE ROBOTS MOVILES
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Francisco Blanes Noguera
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: ROBOTNIK AUTOMATION, S.L.L.
Fecha de inicio: 24/10/2019 **Duración:** 1 año - 5 meses
Cuantía total: 50.000 €



5 Nombre del proyecto: DESARROLLO DE UN PROTOTIPO VIABLE DE IMPRESION DE PIEZAS CON CABEZAL DE IMPRESION SOBRE BRAZO ROBOT - FASE 2: APLICACION EN CURVA CILINDRICA

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Francisco Blanes Noguera

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

FAURECIA INTERIOR SYSTEMS SALC ESPAÑA, S.L.

Fecha de inicio: 25/03/2019

Duración: 9 meses

Cuantía total: 42.650 €

6 Nombre del proyecto: DESARROLLO DE UN PROTOTIPO VIABLE DE IMPRESION DE PIEZAS CON CABEZAL DE IMPRESION SOBRE BRAZO ROBOT

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Francisco Blanes Noguera

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

FAURECIA INTERIOR SYSTEMS SALC ESPAÑA, S.L.

Fecha de inicio: 20/09/2018

Duración: 4 meses

Cuantía total: 38.825 €

7 Nombre del proyecto: AUTOMATION TECHNIANS VOCATIONAL TRAINING REPOSITORY (N/04/B/PP 165.011)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Luís Díez Ruano

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:

COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA

Fecha de inicio: 01/11/2004

Duración: 2 años - 4 meses

Cuantía total: 50.381 €



Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1 Ángel Valera Fernández; Francisco José Valero Chuliá; Marina Vallés Miquel; Antonio José Besa González; Vicente Mata Amela; Carlos Llopis Albert. Navigation of Autonomous Light Vehicles Using an Optimal Trajectory Planning Algorithm. Sustainability. 13, pp. 1 - 23. 2021. ISSN 2071-1050. DOI: 10.3390/su13031233
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 2 JOSÉ PULLOQUINGA ZAPATA; Rafael José Escarabajal Sánchez; Jesús Ferrándiz Alarcón; Marina Vallés Miquel; Vicente Mata Amela; Mónica Urizar Arana. Vision-Based Hybrid Controller to Release a 4-DOF Parallel Robot from a Type II Singularity. Sensors. 21, pp. 4080. 2021. ISSN 1424-8220. DOI: <https://doi.org/10.3390/s21124080>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 3 Rafael José Escarabajal Sánchez; FARES JAWAD MOHD ABU-DAKKA; JOSÉ PULLOQUINGA ZAPATA; Vicente Mata Amela; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. Development of lower-limb rehabilitation exercises using 3-PRS Parallel Robot and Dynamic Movement Primitives. Multidisciplinary Journal for Education, Social and Technological Sciences. 7, pp. 30 - 44. 2020. ISSN 2341-2593. DOI: 10.4995/muse.2020.13907
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 4 Francisco José Valero Chuliá; Miguel Díaz-Rodríguez; Marina Vallés Miquel; Antonio José Besa González; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Ángel Valera Fernández. Reconfiguration of a parallel kinematic manipulator with 2T2R motions for avoiding singularities through minimizing actuator forces. Mechatronics. 69, pp. 1 - 13. 2020. ISSN 0957-4158. DOI: 10.1016/j.mechatronics.2020.102382
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 5 LEONARDO JOSÉ MARÍN PANIAGUA; Ángel Soriano Viguera; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. Event based distributed kalman filter for limited resource multirobot cooperative localization. Asian Journal of Control. 21, pp. 1531 - 1546. 2019. ISSN 1561-8625. DOI: 10.1002/asjc.2141
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 6 Marina Vallés Miquel; José Ignacio Cazalilla Morenas; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo; Miguel Ángel Díaz Rodríguez. A 3-PRS parallel manipulator for ankle rehabilitation: towards a low-cost robotic rehabilitation. Robotica. 35, pp. 1939 - 1957. 2017. ISSN 0263-5747. DOI: 10.1017/S0263574715000120
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 7 Alvaro Felipe Page Del Pozo; Nidal Farhat .; Vicente Mata Amela; Ángel Valera Fernández; Miguel Ángel Díaz Rodríguez; Marina Vallés Miquel. Biomechanical model of the lower limb for dynamic control of knee rehabilitation parallel robot. Gait & Posture. 57, pp. 260 - 261. 2017. ISSN 0966-6362. DOI: 10.1016/j.gaitpost.2017.06.404
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 8 Ángel Valera Fernández; Miguel Díaz-Rodríguez; Marina Vallés Miquel; Ernesto Oliver Chiva; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. Controller-observer design and dynamic parameter identification for model-based control of an electromechanical lower-limb rehabilitation system. International Journal of Control. 90, pp. 702 - 714. 2017. ISSN 0020-7179. DOI: 10.1080/00207179.2016.1215529



Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

- 9** Marina Vallés Miquel; Pedro Araujo-Gómez; Vicente Mata Amela; Ángel Valera Fernández; Miguel Díaz-Rodríguez; Alvaro Felipe Page Del Pozo; Nidal Farhat .Mechatronic design, experimental setup, and control architecture design of a novel 4 DoF parallel manipulator. *Mechanics Based Design of Structures and Machines*. 46, pp. 425 - 439. 2017. ISSN 1539-7734. DOI: 10.1080/15397734.2017.1355249
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 10** José Ignacio Casalilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Miguel Díaz-Rodríguez. Hybrid force/position control for a 3-DOF 1T2R parallel robot: Implementation, simulations and experiments. *Mechanics Based Design of Structures and Machines*. 44, pp. 16 - 31. 2016. ISSN 1539-7734. DOI: 10.1080/15397734.2015.1030679
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 11** Ángel Soriano Viguera; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. Distributed Collision Avoidance Method based on Consensus among Mobile Robotic Agents. *International Journal of Imaging and Robotics*. 15, pp. 80 - 90. 2015. ISSN 2231-525X
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 12** José Ignacio Casalilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Vicente Mata Amela; Miguel Ángel Díaz Rodríguez; Ángel Valera Fernández. Adaptive control of a 3-DOF parallel manipulator considering payload handling and relevant parameter models. *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*. 30, pp. 468 - 477. 2014. ISSN 0736-5845. DOI: <http://dx.doi.org/10.1016/j.rcim.2014.02.003>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 13** Leonardo Jose Marin Paniagua; Marina Vallés Miquel; Ángel Soriano Viguera; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. Event Based Localization in Ackermann Steering Limited Resource Mobile Robots. *IEEE/ASME Transactions on Mechatronics*. 19, pp. 1171 - 1182. 2014. ISSN 1083-4435. DOI: <http://dx.doi.org/10.1109/TMECH.2013.2277271>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 14** Carlos Sanchez Belenguer; Ángel Soriano Viguera; Marina Vallés Miquel; Eduardo Vendrell Vidal; Ángel Valera Fernández. GEMA2: Geometrical matching analytical algorithm for fast mobile robots global self-localization. *Robotics and Autonomous Systems*. 62, pp. 855 - 863. 2014. ISSN 0921-8890. DOI: 10.1016/j.robot.2014.01.009
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 15** José Ignacio Casalilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Vicente Mata Amela; Miguel Ángel Díaz Rodríguez; Ángel Valera Fernández. Implementation of a 3-DOF parallel robot adaptive motion controller. *International Journal of Mechanics and Control*. 15, pp. 45 - 52. 2014. ISSN 1590-8844
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 16** Ángel Valera Fernández; Ángel Soriano Viguera; Marina Vallés Miquel. Plataformas de Bajo Coste para la Realización de Trabajos Prácticos de Mecatrónica y Robótica. *RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial*. 11, pp. 363 - 376. 2014. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 17** Marina Vallés Miquel; José Ignacio Casalilla Morenas; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. Implementación basada en el middleware OROCOS de controladores dinámicos pasivos para un robot paralelo. *RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial*. 10, pp. 96 - 103. 2013. ISSN 1697-7912. DOI: 10.1016/j.riai.2012.11.009
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

- 18** Marina Vallés Miquel; José Ignacio Cazalilla Morenas; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. Implementacion basada en el middleware OROCOS de controladores dinamicos pasivos para un robot paralelo. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 10, pp. 96 - 103. 2013. ISSN 1697-7912. DOI: <http://dx.doi.org/10.1016/j.riai.2012.11.009>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 19** Miguel Díaz-Rodríguez; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Marina Vallés Miquel. Model-Based Control of a 3-DOF Parallel Robot Based on Identified Relevant Parameters. IEEE/ASME Transactions on Mechatronics. 16, pp. 1737 - 1744. 2013. ISSN 1083-4435. DOI: 10.1109/TMECH.2012.2212716
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 20** Leonardo Jose Marin Paniagua; Marina Vallés Miquel; Ángel Soriano Vigueras; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. Multi Sensor Fusion Framework for Indoor-Outdoor Localization of Limited Resource Mobile Robots. Sensors. 13, pp. 14133 - 14160. 2013. ISSN 1424-8220. DOI: 10.3390/s131014133
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 21** Ángel Valera Fernández; Javier Gómez Moreno; Antonio José Sánchez Salmerón; Carlos Ricolfe Viala; Ranko Zotovic Stanisic; Marina Vallés Miquel. Industrial Robot Programming and UPnP Services Orchestration for the Automation of Factories. International Journal of Advanced Robotic Systems. 9, pp. 1 - 11. 2012. ISSN 1729-8806. DOI: 10.5772/51373
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 22** Marina Vallés Miquel; Miguel Díaz-Rodríguez; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. Mechatronic Development and Dynamic Control of a 3-DOF Parallel Manipulator. Mechanics Based Design of Structures and Machines. 40, pp. 434 - 452. 2012. ISSN 1539-7734. DOI: 10.1080/15397734.2012.687292
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 23** Guillaume Sanahuja; Ángel Valera Fernández; Antonio José Sánchez Salmerón; Carlos Ricolfe Viala; Marina Vallés Miquel; LEONARDO JOSÉ MARÍN PANIAGUA. Control embebido de robots móviles con recursos limitados basado en flujo óptico. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 8, pp. 250 - 257. 2011. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 24** Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. Integración de dispositivos físicos en un laboratorio remoto de control mediante diferentes plataformas: Labview, Matlab y C/C++. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 7, pp. 23 - 34. 2010. ISSN 1697-7912. DOI: 10.4995/RIAI.2010.01.02
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 25** Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano; José Luís Navarro Herrero; Ángel Valera Fernández. Remote Access to MATLAB-based Laboratories: Application to the Fuzzy Control of a DC Motor. INTERNATIONAL JOURNAL OF ENGINEERING EDUCATION. 26, pp. 1343 - 1353. 2010. ISSN 0949-149X
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 26** Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. Control of Mobile Robots using Mobile Technologies. INTERNATIONAL JOURNAL OF ENGINEERING EDUCATION. 23, pp. 491 - 498. 2007. ISSN 0949-149X
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 27** Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. Control Performances under Logic Changes in the Operational Conditions. Journal of Computer and Systems Sciences International. 44, pp. 587 - 593. 2005. ISSN 1064-2307
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista



- 28** Ángel Valera Fernández; José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel; Pedro Albertos Pérez. Dynamic Virtual and Remote Control Laboratory Development. IEEE Control Systems Magazine. 25, pp. 35 - 39. 2005. ISSN 0272-1708
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 29** Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. Simulación y Control de Procesos Físicos de Forma Remota. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 2, pp. 20 - 29. 2005. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 30** Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. Control remoto de robots industriales. METALUNIVERS. 22, pp. 94 - 97. 2004. ISSN 1578-8873
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 31** Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Marina Vallés Miquel; Francisco José Valero Chuliá; NURIA ROSILLO GUERRERO; Francisco Javier Benimeli Andreu. Solving the Inverse Dynamic Control for Low Cost Real-Time Industrial Robot Control Applications. Robotica. 21, pp. 261 - 269. 2003. ISSN 0263-5747
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 32** Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Josep Tornero Montserrat. Lanconrob Remote/virtual laboratory of real-time robot control. ROBÓTICA. 2, pp. 40 - 45. 2001. ISSN 0874-9019
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 33** Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo; Marina Vallés Miquel; Ernesto Oliver Chiva. MODELADO Y SIMULACIÓN DE ROBOTS PARALELOS CON V-REP. APLICACIÓN DE TELEOPERACIÓN Y MONITORIZACIÓN DE UN ROBOT DE 3 GRADOS DE LIBERTAD. Diseño de dispositivos de rehabilitación y órtesis. 9, pp. 193 - 208. Consejo de Publicaciones de la Universidad de los Andes y Centro de Publicaciones Pontificia Universidad Católica del Ecuador, 2017. ISBN 978-980-11-1893-0
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 34** FARES JAWAD MOHD ABU-DAKKA; Ángel Valera Fernández; Juan A. Escalera; Marina Vallés Miquel; Vicente Mata Amela; Mohamed Abderrahim. Trajectory Adaptation and Learning for Ankle Rehabilitation Using a 3-PRS Parallel Robot. Intelligent Robotics and Applications. 36, pp. 483 - 494. Springer, 2015. ISBN 978-3-319-22878-5
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 35** José Ignacio Cazalilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Miguel Díaz-Rodríguez. Implementation of Force and Position Controllers for a 3DOF Parallel Manipulator. Multibody Mechatronic Systems. 34, pp. 359 - 369. Springer, 2014. ISBN 978-3-319-09857-9
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 36** Ángel Soriano Viguera; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. Collision Avoidance of Mobile Robots Using Multi-Agent Systems. Distributed Computing and Artificial Intelligence. 52, pp. 429 - 439. Springer International Publishing Switzerland, 2013. ISBN 978-3-319-00550-8
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 37** Ángel Soriano Viguera; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. Multi-Agent Systems Platform for Mobile Robots Collision Avoidance. Advances on Practical Applications of Agents and multi-Agent Systems. 37, pp. 320 - 323. Springer Heidelberg Dordrecht London New York, 2013. ISBN 978-3-642-38072-3
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro



- 38** Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; José Luís Diez Ruano. Utilización de herramientas de Matlab para el desarrollo de laboratorios remotos de ingeniería de sistemas y automática. DocenWeb. 5, pp. 33 - 40. Universidad de Alicante, 2005. ISBN 84-689-3386-4
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 39** Ángel Valera Fernández; José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel. Herramientas virtuales para la educación en automática. DocenWeb. 9, pp. 65 - 70. Universidad de Alicante, 2005. ISBN 84-689-3386-4
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 40** Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Josep Tornero Montserrat. Real-Time Robot Control Implementation with Matlab/Simulink. Telematics Applications in Automation and Robotics. 4, pp. 527 - 533. Pergamon (Elsevier Science), 2001. ISBN 0-08-043856 3
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** Performance analysis in a 3UPS+RPU parallel robot of controllers designed using co-simulation
Nombre del congreso: International Symposium on Co-Simulation and Solver Coupling in Dynamics (COSIM 2021)
Ciudad de celebración: Online,
Fecha de celebración: 25/05/2021
JOSÉ PULLOQUINGA ZAPATA; Vicente Mata Amela; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Rafael José Escarabajal Sánchez; PAU ZAMORA ORTIZ. pp. 15 - 16.
- 2** **Título del trabajo:** MODELO BIOMECÁNICO DE MIEMBRO INFERIOR BASADO EN ACCIONES ESENCIALES PARA EL CONTROL DE UN ROBOT DE REHABILITACIÓN. VALIDACIÓN EXPERIMENTAL
Nombre del congreso: XIV Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica (CIBIM 2019)
Ciudad de celebración: Cartagena de Indias, Colombia,
Fecha de celebración: 15/11/2019
Nidal Farhat .; David Reichert; Alvaro Felipe Page Del Pozo; PAU ZAMORA ORTIZ; Marina Vallés Miquel. "CIBIM 2019. XIV Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica". pp. 12 - 19. División de Publicaciones UIS,
- 3** **Título del trabajo:** Biomechanical model of the lower limb based on relevant actions for the control of knee-rehabilitation parallel robots
Nombre del congreso: 5th Joint International Conference on Multibody System Dynamics (IMSD 2018)
Ciudad de celebración: Lisboa, Portugal,
Fecha de celebración: 28/06/2018
Nidal Farhat .; Alvaro Felipe Page Del Pozo; Vicente Mata Amela; Ángel Valera Fernández; Miguel Ángel Díaz Rodríguez; Marina Vallés Miquel. "Proceedings of the Fifth Joint International Conference on Multibody System Dynamics - IMSD 2018". pp. 1 - 14. IDMEC Instituto de Engenharia Mecânica,
- 4** **Título del trabajo:** Experimental Setup of a Novel 4 DoF Parallel Manipulator
Nombre del congreso: 6th International Symposium on Multibody Systems and Mechatronics (MuSME 2017)
Ciudad de celebración: Florianópolis, Brazil,
Fecha de celebración: 28/10/2017
Marina Vallés Miquel; Pedro Araujo-Gómez; Vicente Mata Amela; Ángel Valera Fernández; Miguel Díaz-Rodríguez; Alvaro Felipe Page Del Pozo; Nidal Farhat . "Multibody Mechatronic Systems. Proceedings of the MUSME Conference". pp. 389 - 400. Springer,



- 5 Título del trabajo:** Metodología de Diseño de Sistemas Biomecatrónicos. Aplicación al desarrollo de un Robot Paralelo híbrido para diagnóstico y rehabilitación
Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica (JNR 2017)
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de celebración: 09/06/2017
Alvaro Felipe Page Del Pozo; Vicente Mata Amela; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Francisco José Valero Chuliá; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Antonio José Besa González; Antonio José Sánchez Salmerón; Francisco José Rubio Montoya; Carlos Ricolfe Viala; MARIA FRANCISCA PEYDRO DE MOYA. "Actas de las Jornadas Nacionales de Robótica". pp. 0 - 0. CEA-IFAC,
- 6 Título del trabajo:** ALGORITMO DE NAVEGACIÓN AUTÓNOMA BASADO EN UNA ARQUITECTURA DISTRIBUIDA
Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de celebración: 05/09/2014
Ángel Soriano Viguera; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Actas de las XXXV Jornadas de Automática". pp. 384 - 391. Comité Español de Automática de la IFAC (CEA-IFAC),
- 7 Título del trabajo:** INTEGRACIÓN DE SISTEMAS MULTI-AGENTE EN SISTEMAS EMBEBIDOS CON RECURSOS LIMITADOS PARA LA REALIZACIÓN DE TAREAS DE COORDINACIÓN Y COOPERACIÓN
Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de celebración: 05/09/2014
Ángel Soriano Viguera; Leonardo Jose Marin Paniagua; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "Actas de las XXXV Jornadas de Automática". pp. 346 - 353. Comité Español de Automática de la IFAC (CEA-IFAC),
- 8 Título del trabajo:** Low Cost Platform for Automatic Control Education Based on Open Hardware.
Nombre del congreso: 19th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC 2014)
Ciudad de celebración: Cape Town, South Africa,
Fecha de celebración: 29/08/2014
Ángel Soriano Viguera; Leonardo Jose Marin Paniagua; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of the 19th IFAC World Congress, 2014". pp. 9044 - 9050. International Federation of Automatic Control (IFAC),
- 9 Título del trabajo:** Implementation of dynamic controllers using real-time middleware for a low-cost parallel robot
Nombre del congreso: 2014 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2014)
Ciudad de celebración: Hong Kong, China,
Fecha de celebración: 07/06/2014
José Ignacio Casalilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Miguel Ángel Díaz Rodríguez; Vicente Mata Amela; Ángel Soriano Viguera; Ángel Valera Fernández. "2014 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)". pp. 2084 - 2084. IEEE,
- 10 Título del trabajo:** Implementation of a 3-DOF Parallel Robot Adaptive Motion Controller
Nombre del congreso: 22nd International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region (RAAD 2013)
Ciudad de celebración: Portoroz, Slovenia,
Fecha de celebración: 13/09/2013
José Ignacio Casalilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Vicente Mata Amela; Miguel Díaz-Rodríguez; Ángel Valera Fernández. "Proceedings of the 22nd International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, RAAD 2013". pp. 303 - 310. Jozef Stefan Institute,



- 11 Título del trabajo:** IMPLEMENTACIÓN DE CONTROLADORES FUERZA Y POSICIÓN PARA UN MANIPULADOR PARALELO DE 3DOF
Nombre del congreso: XXXIV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Terrasa, España,
Fecha de celebración: 06/09/2013
José Ignacio Casalilla Morenas; Miguel Corberán Ruiz; Miguel Díaz-Rodríguez; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Marina Vallés Miquel. "Actas de las XXXIV Jornadas de Automática". pp. 657 - 665. Comité Español de Automática (CEA) / Universidad Politécnica de Cataluña,
- 12 Título del trabajo:** Localización asistida por GPS para robots móviles en configuración Ackermann de recursos limitados
Nombre del congreso: XXXIV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Terrasa, España,
Fecha de celebración: 06/09/2013
Leonardo Jose Marin Paniagua; Ángel Soriano Viguera; Vicent Mayans Roca; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Actas de las XXXIV Jornadas de Automática". pp. 650 - 656. Comité Español de Automática (CEA) / Universidad Politécnica de Cataluña,
- 13 Título del trabajo:** Plataforma robótica de bajo coste y recursos limitados basada en Arduino y dispositivos móviles
Nombre del congreso: XXXIV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Terrasa, España,
Fecha de celebración: 06/09/2013
Ángel Soriano Viguera; Leonardo Jose Marin Paniagua; Richard Juan; José Ignacio Casalilla Morenas; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Pedro Albertos Pérez. "Actas de las XXXIV Jornadas de Automática". pp. 261 - 268. Comité Español de Automática (CEA) / Universidad Politécnica de Cataluña,
- 14 Título del trabajo:** Multi-Agent Systems for Evasive Maneuvers of Mobile Robots through Agreements tal como aparece en el elemento digital
Nombre del congreso: 10th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2013)
Ciudad de celebración: Reykjavik, Iceland,
Fecha de celebración: 31/07/2013
Ángel Soriano Viguera; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "Proceedings of 10th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics. 2 vol.". pp. 140 - 147. INSTICC,
- 15 Título del trabajo:** Collision Avoidance of Mobile Robots Using Multi-Agents Systems
Nombre del congreso: 10th International Symposium on Distributed Computing and Artificial Intelligence (DCAI'13)
Ciudad de celebración: Salamanca, España,
Fecha de celebración: 24/05/2013
Ángel Soriano Viguera; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "Distributed Computing and Artificial Intelligence". pp. 429 - 437. Springer Advances in Intelligent Systems and Computing Vol. 217,
- 16 Título del trabajo:** Multi-Agent Systems Platform for Mobile Robots Collision Avoidance
Nombre del congreso: 11th International Conference on Practical Applications of Agents and Multiagent Systems (PAAMS 2013)
Ciudad de celebración: Salamanca, Spain,
Fecha de celebración: 24/05/2013



Ángel Soriano Viguera; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "Advances on Practical Applications of Agents and Multi-Agent Systems. 11th International Conference, PAAMS 2013. Proceedings". pp. 320 - 323. Springer Lecture Notes in Computer Science Volume 7879,

- 17 Título del trabajo:** Dynamic Calibration of Force Platforms by Means of a Parallel Robot
Nombre del congreso: 6th International conference on biomedical electronics and devices (BIODEVICES 2013)
Ciudad de celebración: Barcelona,
Fecha de celebración: 14/02/2013
EDUARDO BRAU CERDÁ; José Ignacio Cazallilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Antonio José Besa González; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. "Biodevices 2013. Proceedings of the International Conference on Biomedical Electronics and Devices". pp. 132 - 136. Springer,
- 18 Título del trabajo:** IMPLETACIÓN DE UN ALGORITMO DE LOCALIZACIÓN BASADO EN UN MÉTODO DE MONTECARLO PARA UN ROBOT MOVIL OMIDIRECCIONAL
Nombre del congreso: XXXIII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Vigo,
Fecha de celebración: 07/09/2012
Javier Gómez Moreno; Ángel Soriano Viguera; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. "Comité Español de Automática (CEA)". pp. 729 - 735. Comité Español de Automática (CEA),
- 19 Título del trabajo:** ORGANIZACIONES HOLÓNICAS MULTIAGENTE PARA RESOLVER MISIONES MEDIANTE ROBOTS MÓVILES
Nombre del congreso: XXXIII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Vigo,
Fecha de celebración: 07/09/2012
Ángel Soriano Viguera; Leonardo Jose Marin Paniagua; Javier Gómez Moreno; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Adriana Susana Giret Boggino. "Comité Español de Automática (CEA)". pp. 3 - 11. Comité Español de Automática (CEA),
- 20 Título del trabajo:** Mechatronic Development and Dynamic Control of a 3 DOF Parallel Manipulator
Nombre del congreso: 4th International Symposium on Multibody Systems and Mechatronics (MUSME 2011)
Ciudad de celebración: Valencia (España),
Fecha de celebración: 28/10/2011
Marina Vallés Miquel; Miguel Díaz-Rodríguez; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. "Proceedings". pp. 341 - 357. Universitat Politècnica de València,
- 21 Título del trabajo:** Enfoque Holónico Basado en Agentes para el Control de Organizaciones de Robots Móviles
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla,
Fecha de celebración: 09/09/2011
Adrián Cervera; Ángel Soriano Viguera; Javier Gómez Moreno; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Adriana Susana Giret Boggino. "Actas de las XXXII Jornadas de Automática". pp. 1 - 9. CEA,
- 22 Título del trabajo:** Estudio y Análisis de la Problemática de Asignación del Atrache en una Terminal Portuaria de Contenedores
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla,
Fecha de celebración: 09/09/2011



Marcos Sanz Ribera; Daniel Juste López; Carlos Lozano García; Marina Vallés Miquel; José Luís Navarro Herrero. "Actas de las XXXII Jornadas de Automática". pp. 1 - 8. CEA,

- 23 Título del trabajo:** Implementación de controladores dinámicos para un manipulador de 3DOF
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla,
Fecha de celebración: 09/09/2011
Jose I. Cazalilla; Marina Vallés Miquel; Miguel Díaz-Rodríguez; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. "Actas de las XXXII Jornadas de Automática". pp. 1 - 8. CEA,
- 24 Título del trabajo:** Mejora en la Navegación de Robots con Recursos Limitados mediante Fusión de Datos de Distintos Sensores
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla,
Fecha de celebración: 09/09/2011
LEONARDO JOSÉ MARÍN PANIAGUA; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Actas de las XXXII Jornadas de Automática". pp. 1 - 8. CEA,
- 25 Título del trabajo:** Mejora en la navegación de robots con recursos limitados mediante fusión de datos de distintos sensores
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla,
Fecha de celebración: 09/09/2011
Leonardo Jose Marin Paniagua; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Actas de las XXXII Jornadas de Automática". pp. 3 - 10. CEA,
- 26 Título del trabajo:** A new framework for the control of lms in its
Nombre del congreso: 18th IFAC World Congress, 2011
Ciudad de celebración: Milano, Italia,
Fecha de celebración: 02/09/2011
Veronica Amela; José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel. "Proceedings of the 18th IFAC World Congress". pp. 8 - 18. IFAC,
- 27 Título del trabajo:** Application and evaluation of Lego NXT tool for Mobile Robot Control
Nombre del congreso: 18th IFAC World Congress, 2011
Ciudad de celebración: Milano, Italia,
Fecha de celebración: 02/09/2011
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Leonardo Jose Marin Paniagua; Ángel Soriano Viguera; Adriana Susana Giret Boggino. "Proceedings of the 18th IFAC World Congress". pp. 9805 - 9811. IFAC,
- 28 Título del trabajo:** Design and Implementation of Kalman Filters applied to Lego NXT based Robots
Nombre del congreso: 18th IFAC World Congress, 2011
Ciudad de celebración: Milano, Italia,
Fecha de celebración: 02/09/2011
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Leonardo Jose Marin Paniagua; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of the 18th IFAC World Congress". pp. 9830 - 9835. IFAC,
- 29 Título del trabajo:** A New Framework for the Control of LMS in ITS
Nombre del congreso: 2nd International Joint Conference on knowledge discovery, knowledge engineering and knowledge management (IC3K 2010)
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de celebración: 28/10/2010



José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel. "Semantic Sensor Web". pp. 1 - 4. ScitePress,

- 30 Título del trabajo:** Multilevel approach modelling for port container terminal simulation
Nombre del congreso: International Conference on Harbor, Maritime & Multimodal Logistics Modelling and Simulation (HMS 2010)
Ciudad de celebración: Fez, Marruecos,
Fecha de celebración: 15/10/2010
Marcos Sanz Ribera; Daniel Juste López; Carlos Lozano García; Marina Vallés Miquel; José Luís Navarro Herrero. "Proceedings". pp. 61 - 66. DIPTTEM (Univ di Genoa),
- 31 Título del trabajo:** Control de trayectorias en el robot móvil E-puck
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Jaen,
Fecha de celebración: 10/09/2010
Leonardo Jose Marin Paniagua; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Actas". pp. 4 - 11. CEA-IFAC,
- 32 Título del trabajo:** Control de trayectorias en el robot móvil E-puck
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Jaen,
Fecha de celebración: 10/09/2010
Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Actas". pp. 1 - 9. CEA-IFAC,
- 33 Título del trabajo:** CONTROL Y COORDINACIÓN DE ROBOTS MÓVILES MEDIANTE UNA ARQUITECTURA CLIENTE-SERVIDOR
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Jaen,
Fecha de celebración: 10/09/2010
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "Actas". pp. 1 - 9. CEA-IFAC,
- 34 Título del trabajo:** Identificación de Sistemas Basados en Subespacios. Aplicación a un Robot Paralelo de 3 DOF
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Jaen,
Fecha de celebración: 10/09/2010
Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Carlos Ricolfe Viala; Ranko Zotovic Stanisic; Marina Vallés Miquel. "Actas". pp. 1 - 9. CEA-IFAC,
- 35 Título del trabajo:** MODELO BASADO EN NIVELES PARA LA SIMULACIÓN DE UNA TERMINAL PORTUARIA DE CONTENEDORES
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Jaen,
Fecha de celebración: 10/09/2010
Marcos Sanz Ribera; Daniel Juste López; Carlos Lozano García; Marina Vallés Miquel; José Luís Navarro Herrero. "Actas". pp. 1 - 9. CEA-IFAC,
- 36 Título del trabajo:** Implementation of a Bug Algorithm in the E-puck from a Hybrid Control Viewpoint
Nombre del congreso: 15th IEEE International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics - MMAR'10
Ciudad de celebración: Miedzyzdroje (Poland),
Fecha de celebración: 26/08/2010
Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings". pp. 1 - 9. IEEE,



- 37 Título del trabajo:** Implementation of a Bug Algorithm in the E-puck from a Hybrid Control Viewpoint
Nombre del congreso: 15th IEEE International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics - MMAR'10
Ciudad de celebración: Miedzyzdroje (Poland),
Fecha de celebración: 26/08/2010
Leonardo Jose Marin Paniagua; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings". pp. 174 - 179. IEEE,
- 38 Título del trabajo:** A Ball and Beam System Virtual and Remote Laboratory based in Ejs and C++
Nombre del congreso: 8th IFAC Symposium on Advances in Control Education (ACE 2009)
Ciudad de celebración: Kumamoto, Japón,
Fecha de celebración: 23/10/2009
José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. "Proceedings". pp. 1 - 6. IFAC,
- 39 Título del trabajo:** LABORATORIO VIRTUAL DE LÓGICA BORROSA PARA EL CONTROL DE LA BOLA Y LA VIGA
Nombre del congreso: XXX Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Valladolid, España,
Fecha de celebración: 04/09/2009
Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano; Ángel Valera Fernández. "Actas". pp. 1 - 9. Comité Español de Automática de la IFAC,
- 40 Título del trabajo:** Platform for the Development of Mechatronic Practical Works based on LEGO Mindstorms NXT Robots
Nombre del congreso: 18th IEEE International Conference on Control Applications (CCA 2009)
Ciudad de celebración: San Petersburgo, Rusia,
Fecha de celebración: 10/07/2009
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings". pp. 1230 - 1235. IEEE Control Systems Society,
- 41 Título del trabajo:** Estructuras de control en sistemas empotrados
Nombre del congreso: IX Simposio Internacional de Automatización (SIA 2009)
Ciudad de celebración: La Habana, Cuba,
Fecha de celebración: 13/02/2009
Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel. "Actas". pp. 1 - 5. Institucional,
- 42 Título del trabajo:** Plataforma para la Realización de Trabajos Prácticos de Mecatrónica basada en Robots LEGO
Nombre del congreso: XXIX Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Tarragona, España,
Fecha de celebración: 07/09/2008
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "Actas". pp. 100 - 108. Universidad Rovira Virgili,
- 43 Título del trabajo:** Embedded Implementation of Mobile Robots Control
Nombre del congreso: 17th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC) International Federation of Automatic Control
Ciudad de celebración: Seoul, Corea del Sur,
Fecha de celebración: 11/07/2008
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Pedro Albertos Pérez; Raúl Simarro Fernández. "proceedings". pp. 6821 - 6826. IFAC,



- 44 Título del trabajo:** Middleware for Control Kernel Implementation in Embedded Control Systems
Nombre del congreso: 17th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC)
International Federation of Automatic Control
Ciudad de celebración: Seul, Corea del Sur,
Fecha de celebración: 11/07/2008
Marina Vallés Miquel; Alfons Crespo Lorente; Pedro Albertos Pérez; José Enrique Simó Ten. "proceedings". pp. 8475 - 8480. IFAC,
- 45 Título del trabajo:** Remote Fuzzy Control of a DC Motor
Nombre del congreso: 17th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC)
International Federation of Automatic Control
Ciudad de celebración: Seul, Corea del Sur,
Fecha de celebración: 11/07/2008
José Luís Navarro Herrero; José Luís Diez Ruano; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "proceedings". pp. 3652 - 3658. IFAC,
- 46 Título del trabajo:** Desarrollo y Control de Robots Móviles de Bajo Coste
Nombre del congreso: XXVIII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Huelva, España,
Fecha de celebración: 07/09/2007
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Ranko Zotovic Stanisic. "Actas". pp. 50 - 56. Universidad de Huelva,
- 47 Título del trabajo:** Digital Control Design and Implementation
Nombre del congreso: 9th European Control Conference (ECC 2007)
Ciudad de celebración: Kos, Grecia,
Fecha de celebración: 05/07/2007
Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel; Alfons Crespo Lorente. "Proceedings". pp. 9 - 16. IEEE,
- 48 Título del trabajo:** Bluetooth-networked trajectory control of autonomous vehicles
Nombre del congreso: 8th IFAC Symposium on Cost Oriented Automation (COA 2007)
Ciudad de celebración: La Habana, Cuba,
Fecha de celebración: 15/02/2007
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. "PAPERS". pp. 46 - 51. ELSEVIER,
- 49 Título del trabajo:** ESSENTIAL CONTROL IN EMBEDDED CONTROL SYSTEMS
Nombre del congreso: 8th IFAC Symposium on Cost Oriented Automation (COA 2007)
Ciudad de celebración: La Habana, Cuba,
Fecha de celebración: 15/02/2007
Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Ángel Valera Fernández. "PAPERS". pp. 1 - 7. ELSEVIER,
- 50 Título del trabajo:** Remote TCP/IP-based process control with time-varying sampling period
Nombre del congreso: 15th IEEE International Conference on Control Applications (CCA 2006)
Ciudad de celebración: Munich, Alemania,
Fecha de celebración: 06/10/2006
Antonio Sala Piqueras; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. "Proceedings of the 2006 IEEE International Conference on Control Applications". pp. 2081 - 2086. IEEE,



- 51 Título del trabajo:** Schedulability Issues in complex embedded control systems
Nombre del congreso: IEEE Conference on Computer-Aided Control Systems Design (CACSD 2006)
Ciudad de celebración: Munich Alemania,
Fecha de celebración: 06/10/2006
Alfons Crespo Lorente; Pedro Albertos Pérez; Patricia Balbastre Betoret; Marina Vallés Miquel; MANUEL LLUESMA CAMPS; José Enrique Simó Ten. "Proceedings of the 2006 IEEE Conference on Computer-Aided Control Systems Design (CACSD'06)". pp. 1200 - 1205. IEEE,
- 52 Título del trabajo:** An Interactive Course on "Logic Controllers Using Grafcet"
Nombre del congreso: 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education (ACE'06)
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 23/06/2006
José Luís Diez Ruano; Ángel Valera Fernández; José Luís Navarro Herrero; Marina Vallés Miquel; Alberto Carlos Encinas Gomar. "Preprints of the 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education". pp. 50 - 56. IFAC,
- 53 Título del trabajo:** Proposal of Low-Cost Mobile Robot Control Laboratory Experiment
Nombre del congreso: 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education (ACE'06)
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 23/06/2006
Ángel Valera Fernández; MARTIN WEISS; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. "Preprints of the 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education". pp. 57 - 62. IFAC,
- 54 Título del trabajo:** Development of Bluetooth Communications for LEGO-Based Mobile Robot Laboratories
Nombre del congreso: 44th IEEE Conference on Decision and Control
Ciudad de celebración: Sevilla, España,
Fecha de celebración: 15/12/2005
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. "Proceedings". pp. 3426 - 3431. IEEE,
- 55 Título del trabajo:** A straightforward proposal for low-cost development of virtual and remote control laboratories
Nombre del congreso: 16th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC)
Ciudad de celebración: Praga, República Chéca,
Fecha de celebración: 08/07/2005
Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; José Luís Diez Ruano; Pedro Albertos Pérez. "Preprints". pp. 140 - 146. IFAC,
- 56 Título del trabajo:** Embedded Control systems: Some issues and solutions
Nombre del congreso: 16th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC)
Ciudad de celebración: Praga, República Chéca,
Fecha de celebración: 08/07/2005
Pedro Albertos Pérez; Alfons Crespo Lorente; Marina Vallés Miquel; José Ismael Ripoll Ripoll. "Preprints". pp. 2545 - 2550. IFAC,
- 57 Título del trabajo:** Embedded Control Systems: the control Kernel
Nombre del congreso: 10th International Conference on Computer Aided Systems Theory (EUROCAST)
Ciudad de celebración: Las Palmas de Gran Canaria,
Fecha de celebración: 11/02/2005
Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel; Alfons Crespo Lorente. pp. 1 - 4. Universida de las Palmas de Gran Canaria,



- 58 Título del trabajo:** Cuestiones en la Implementación del Control Multivariable: Relevancia de Señales y Priorización
Nombre del congreso: XXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Ciudad Real, España,
Fecha de celebración: 10/09/2004
Pedro Albertos Pérez; Antonio Sala Piqueras; Marina Vallés Miquel. "Actas". pp. 533 - 537. Universidad de Castilla-La Mancha,
- 59 Título del trabajo:** Control Remoto de Robots Industriales
Nombre del congreso: VI Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica (CIBIM)
Ciudad de celebración: Coimbra, Portugal,
Fecha de celebración: 18/10/2003
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. "Memorias VI Congreso Iberoamericano de ingeniería mecánica". pp. 809 - 814. Dpto. Ingeniería Mecánica Udad. Coimbra A. M. Dias,
- 60 Título del trabajo:** DESARROLLO Y CONTROL DE UN PÉNDULO DE FURUTA
Nombre del congreso: XXIV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: León, España,
Fecha de celebración: 10/09/2003
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Manuel Cardo Redolar. "Actas". pp. 1 - 7. Universidad de León,
- 61 Título del trabajo:** Utilización de sensorización externa en robótica
Nombre del congreso: XXIV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: León, España,
Fecha de celebración: 10/09/2003
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano; Ricardo Pizá Fernández; Antonio José Sánchez Salmerón. "Actas". pp. 1 - 5. Universidad de León,
- 62 Título del trabajo:** Controller Transfer under Sampling Rate Dynamic Changes
Nombre del congreso: 7th European Control Conference (ECC 2003)
Ciudad de celebración: Cambridge, Reino Unido,
Fecha de celebración: 04/09/2003
Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. pp. 1 - 6. IEEE,
- 63 Título del trabajo:** Controller Updating under Operational Logic Changes
Nombre del congreso: IFAC Workshop on Modelling and Analysis of Logic Controlled Dynamic Systems 2003
Ciudad de celebración: Irkutsk, Rusia,
Fecha de celebración: 01/08/2003
Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. pp. 1 - 6. IFAC,
- 64 Título del trabajo:** Creación de una plataforma para la docencia no-presencial y semi-presencial en el departamento de ingeniería de sistemas y automática de la universidad politécnica de Valencia
Nombre del congreso: International Conference on Network Universities and E-learning (MENU 2003)
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de celebración: 09/05/2003
José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Marina Alonso Díaz; Carlos Camiña Catalá; Alicia Esparza Peidro; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Vicente Grau García. "Proceedings". pp. 1 - 7. Universidad Politécnica de Valencia,



- 65** **Título del trabajo:** Remote Laboratories Based on Virtual Processes
Nombre del congreso: International Conference on Information and Communication Technologies in Education (ICTE 2002)
Ciudad de celebración: Badajoz, España,
Fecha de celebración: 16/11/2002
Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; José Luís Diez Ruano. "Actas". pp. 1178 - 1182. Junta de Extremadura,
- 66** **Título del trabajo:** A global approach for the remote process simulation and control
Nombre del congreso: 15th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC)
Ciudad de celebración: Barcelona, España,
Fecha de celebración: 26/07/2002
José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. "Proceedings of the 15th IFAC World Congress". pp. 76 - 81. Elsevier Science,
- 67** **Título del trabajo:** Desarrollo de un entorno de Tiempo Real para el Control de Robots. Aplicación a un Robot Jugador de Ajedrez
Nombre del congreso: V Jornadas de Tiempo Real (JTR)
Ciudad de celebración: Cartagena, España,
Fecha de celebración: 08/02/2002
Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. "Actas de las V Jornadas de Tiempo Real". pp. 1 - 6.
- 68** **Título del trabajo:** Control remoto de procesos industriales con Matlab Webserver
Nombre del congreso: XXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Bellaterra, España,
Fecha de celebración: 12/09/2001
Ángel Valera Fernández; José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel; José Luís Navarro Herrero. "Actas de las Jornadas". pp. 1 - 6. COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC,
- 69** **Título del trabajo:** Implementación del control de fuerza para un robot industrial mediante matlab
Nombre del congreso: XXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Bellaterra, España,
Fecha de celebración: 12/09/2001
Ángel Valera Fernández; Ranko Zotovic Stanisic; Marina Vallés Miquel. "Actas de las Jornadas". pp. 1 - 6. COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC,
- 70** **Título del trabajo:** COMPUTED-TORQUE CONTROL OF INDUSTRIAL ROBOT MANIPULATORS USING THE GIBBS-APPELL FORMULATION
Nombre del congreso: 5th World Multi-Conference on Systemics, Cybernetics and Informatics (SCI 2001), International Conference on Internet Computing 2001 (IC 2001)
Ciudad de celebración: Orlando, Estados Unidos,
Fecha de celebración: 25/07/2001
Vicente Mata Amela; Ángel Valera Fernández; Francisco José Valero Chuliá; Marina Vallés Miquel; NURIA ROSILLO GUERRERO. "Proceedings". pp. 430 - 437. IFSR,
- 71** **Título del trabajo:** Real Time robot control implementation with matlab/simulink
Nombre del congreso: 1st IFAC Conference on Telematics Applications in Automation and Robotics (TA 2001)
Ciudad de celebración: Weingarten, Alemania,
Fecha de celebración: 24/07/2001



Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Josep Tornero Montserrat. "Proceedings of the 1st. IFAC Conference on Telematics Applications in Automation and Robotics TA2001". pp. 489 - 494. Elsevier Science,

- 72 Título del trabajo:** Uso de la herramienta matlab server para la realización de prácticas de laboratorio via internet
Nombre del congreso: International Workshop on Multimedia Applications (Intermedia 2001)
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de celebración: 02/05/2001
Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; José Luís Díez Ruano; Vicente Grau García. "Proceedings". pp. 1 - 7. Universidad Politécnica de Valencia,
- 73 Título del trabajo:** RT CONTROL SCHEDULING TO REDUCE CONTROL PERFORMANCE DEGRADING
Nombre del congreso: 39th IEEE Conference on Decision and Control
Ciudad de celebración: Sydney, Australia,
Fecha de celebración: 12/12/2000
Pedro Albertos Pérez; Alfons Crespo Lorente; José Ismael Ripoll Ripoll; Marina Vallés Miquel; Patricia Balbastre Betoret. pp. 1 - 6. IEEE,
- 74 Título del trabajo:** LABCONROB: LABORATORIO REMOTO DE CONTROL EN TIEMPO REAL DE SISTEMAS ROBOTIZADOS
Nombre del congreso: XXI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla, España,
Fecha de celebración: 18/09/2000
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Josep Tornero Montserrat. "LIBRO DE ACTAS". pp. 1 - 6. UNIVERSIDAD DE SEVILLA,
- 75 Título del trabajo:** GENERACIÓN AUTOMÁTICA DE CONTROLADORES DE ROBOTS EN TIEMPO REAL
Nombre del congreso: III Congreso de Usuarios de MATLAB
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 17/11/1999
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Julián José Salt Llobregat. "III Congreso de Usuarios de Matlab". pp. 359 - 364. Universidad Nacional de Educación a Distancia,
- 76 Título del trabajo:** VISUAL EDITOR FOR THE DESIGN AND IMPLEMENTATION OF CENTRALISED AND DISTRIBUTED CONTROL SCHEMES
Nombre del congreso: 15th ISPE/IEE International Conference on CAD/ CAM, Robotics & Factories of the Future (CARs&FOF '99)
Ciudad de celebración: Aguas de Lindóia, Brasil,
Fecha de celebración: 18/08/1999
Marina Vallés Miquel; Jorge Bondía Company. pp. 19 - 23. CTI-UFSM,
- 77 Título del trabajo:** An Automatization of a glass industry process using a new puma 500 open architecture
Nombre del congreso: VIII Congreso Latinoamericano de Control Automático
Ciudad de celebración: Viña del Mar, Chile,
Fecha de celebración: 09/11/1998
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Josep Tornero Montserrat; Emilio García Moreno. pp. 375 - 378. IFAC,



- 78 Título del trabajo:** OPENING THE CONTROL UNIT OF AN INDUSTRIAL ROBOT
Nombre del congreso: 3th Portuguese Conference on Automatic Control (Controlo '98)
Ciudad de celebración: Coimbra, Portugal,
Fecha de celebración: 30/10/1998
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; J. VERGARA; Josep Tornero Montserrat. pp. 835 - 837. APCA,
- 79 Título del trabajo:** An automatization of a glass industry process using a new puma 500 Open architecture
Nombre del congreso: III Congreso de la Asociación Colombiana de Automática
Ciudad de celebración: Rio Negro, Colombia,
Fecha de celebración: 24/09/1998
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; J. VERGARA; Josep Tornero Montserrat; Emilio García Moreno. pp. 229 - 232. UNIVERSIDAD CATOLICA DE ORIENTE,

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

Comités científicos, técnicos y/o asesores

- 1 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial (Online). Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7920
Fecha de inicio: 2020
- 2 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial (Online). Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7920
Fecha de inicio: 2018
- 3 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2017
- 4 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2017
- 5 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2017
- 6 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2017
- 7 Título del comité:** Jornadas Nacionales de Robótica (JNR 2017). Tipo participación: Miembro del comité científico
Fecha de inicio: 2017
- 8 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2016



- 9 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2016
- 10 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2016
- 11 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2016
- 12 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2014
- 13 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2014
- 14 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2014
- 15 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2014
- 16 Título del comité:** XXXV Jornadas de Automática. Tipo participación: Miembro del comité de organización
Fecha de inicio: 2014
- 17 Título del comité:** 12th Annual Industrial Simulation Conference (ISC'2014) . Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2014
- 18 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2013
- 19 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2013
- 20 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2013
- 21 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2013



- 22 Título del comité:** 11th Annual Industrial Simulation Conference (ISC'2013). Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2013
- 23 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2012
- 24 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2012
- 25 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2012
- 26 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2012
- 27 Título del comité:** ISC 2012 - Industrial Simulation Conference. Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2012
- 28 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2011
- 29 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2011
- 30 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2011
- 31 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2011
- 32 Título del comité:** ISC 2011- INDUSTRIAL SIMULATION CONFERENCE. Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2011
- 33 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2010
- 34 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2010



- 35 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2010
- 36 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2010
- 37 Título del comité:** INDUSTRIAL SIMULATION CONFERENCE, ISC 2010. Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2010
- 38 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2009
- 39 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2009
- 40 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2009
- 41 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2009
- 42 Título del comité:** INDUSTRIAL SIMULATION CONFERENCE, ISC 2009. Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2009
- 43 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2008
- 44 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2008
- 45 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2008
- 46 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2008
- 47 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2007



- 48 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2007
- 49 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2007
- 50 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2007
- 51 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2006
- 52 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2006
- 53 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2006
- 54 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2006
- 55 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2005
- 56 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2005
- 57 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2005
- 58 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2005
- 59 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2004
- 60 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2004



- 61 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2004

Otros méritos

Premios, menciones y distinciones

- 1 Descripción:** Premio a la excelencia profesional en la categoría de innovación e investigación
Entidad concesionaria: Unión profesional de Valencia
Fecha de concesión: 01/10/2020
- 2 Descripción:** Premio CEA al artículo más citado 2017 revista RIAI
Fecha de concesión: 06/09/2017

Períodos de actividad investigadora

Nº de tramos reconocidos: 3
Entidad acreditante: Comisión Nacional Evaluadora de la Actividad Investigadora (CNEAI)

Acreditaciones/reconocimientos obtenidos

Descripción: Quinquenios
Nº de tramos reconocidos: 4

Resumen de otros méritos

Descripción del mérito: Ponente en la conferencia "El papel de la Ingeniería Industrial en la Domótica" en la feria Domogar