

Tesis Doctorales de Robótica

martes, 22 de marzo de 2005

Corrales González, José Antonio 1980

Un modelo estereoscópico de sistema visual para robots

Departamento de electricidad y electrónica, Facultad de ciencias de la Universidad de Zaragoza

Director: Roy Yarza, Armando

López de Mántaras Badía, Ramón 1981

Algoritmos de aprendizaje en reconocimiento de formas. Aplicación a la robótica

Universidad Politécnica de Cataluña, Facultad de informática de Barcelona

Director: Trillas Ruiz, Enrique

Casals Gelpi, Alicia 1982

Descripció de contorns d'imatges bidimensionals mitjançant successions de curvatures d'aplicació al reconeixement d'objectes en robòtica

Universidad Politécnica de Cataluña, facultad de informática de Barcelona

Director: Amat Guirbau, Josep

Villa Millaruelo, Ricard 1982

Descripció invariant a la rotació d'imatges bidimensionals a partir de l'exploració lineal per al reconeixement visual en robòtica

Universidad Politécnica de Cataluña, escuela técnica superior de ingenieros industriales de Barcelona

Director: Ferraté Pascual, Gabriel

Balaguer Bernaldo de Quirós, Carlos 1983

Cálculo de trayectorias y modelado de robots industriales integrados en células de fabricación

Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de ingeniería de sistemas y automática

Director: Andrés Puente, Eugenio

Barrientos Cruz, Antonio 1985

Sistema operativo y lenguaje de programación para robots dotados de sensores

Universidad Politécnica de Madrid, departamento de ingeniería de sistemas y automática

Director:

Chemlal, Abdelkrim 1985

Contribución al modelado geométrico de los robots industriales

Instituto de automática industrial, CSIC

Director:

González de Santos, Pablo 1985

Metodologías de diseño de software para robots

Instituto de automática industrial, CSIC, Arganda Madrid

Director:

Miranda Cotano, Juan Francisco 1985

Desarrollo de un nuevo procedimiento para el análisis dinámico de robots

Universidad del País Vasco, escuela superior de ingenieros industriales de Bilbao

Director:

Cerrada Somolinos, Carlos

1986

generación en tiempo real y control de trayectorias para robots industriales: aplicación a un robot de la familia scara

Universidad Politécnica de Madrid, departamento de ingeniería de sistemas y automática de la E.T.S.i. Industriales

Director:

Fraile Marinero, Juan Carlos

1986

análisis del comportamiento de un robot por medio del estudio de la estabilidad utilizando modelos descentralizados no lineales

Universidad Valladolid, Escuela técnica superior de ingenieros industriales

Director:

Juan Ardanuy, Juan

1986

Programación automática fuera de línea de tareas de ensamblaje usando sistemas gráficos y sistemas basados en reglas

instituto de cibernética (upc-csic)

Director:

Montano Gella, Luís

1986

April: un sistema evolucionado de programación de robots

Universidad Zaragoza, escuela técnica superior de ingenieros industriales

Director: Silva Suárez, Manuel

Campoy Cervera, Pascual

1987

Sistema de control para robots móviles de uso en recintos industriales cerrados

Universidad Politécnica de Madrid, E.T.S. Ingenieros industriales

Director:

Ibañez Rodríguez, Alberto

1987

Sistema de medida y análisis de esfuerzos en órgano prensor de robots

Instituto de automática industrial (CSIC)

Director:

Kumpel Fernández, Daniel Marcelo

1987

Generador automático de tareas con información incompleta para un robot industrial dotado de

Instituto de automática industrial (c.s.i.c.) Arganda del Rey- Madrid

Director:

Pérez Castellanos, M. Mercedes

1987

Modelado geométrico de robots manipuladores con cadenas cerradas. Obtención automática de ecuaciones e identificación de parámetros

Instituto de automática industrial (c. S. I. C.)

Director:

Thomas Arroyo, Federico

1987

Planificación de tareas robotizadas de ensamblaje basada en análisis de restricciones

Universidad Politécnica de Cataluña, Instituto de Cibernética

Director:

Aranguren Aramendia, Gerardo

1988

Sistemas de tratamiento de imágenes por medios hardware con aplicación a robótica

Universidad País Vasco, escuela técnica superior de ingenieros industriales y de ingenieros de telecomunicación de Bilbao

Director:

Grande Baos, Carlos

1988

Robotización y mecanización de un quirófano de oftalmología

Universidad Complutense de Madrid, oftalmología del hospital clínico

Director:

Moreno Lorente, Luís Enrique

1988

Planificación de sistemas de robots móviles en entornos industriales

Universidad Politécnica de Madrid, E.T.S. de ingenieros industriales departamento de automática, ingeniería electrónica e informática industrial

Director:

Verdaguer Codina, Joan

1988

Aplicació de la cinemàtica paramètrica al desenvolupament d'algoritmes de control per a robots mitjançant quaternions

Universidad Politécnica de Cataluña, escuela técnica superior de ingenieros industriales de Barcelona

Director:

Anaya Velayos, José Javier

1989

utilización de la respuesta al impulso para identificación y visión por ultrasonidos en aplicaciones

Instituto de automática industrial c.s.i.c

Director:

Guillen Caldera, Alejo Ramón

1989

Estudio de la dinámica y control de robots industriales y de sus sistemas de accionamiento integrado, aplicación a un robot de la familia scara

Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de automática ingeniería eléctrica e informática industrial, ETS. de ingenieros industriales de Madrid

Director:

Martín Abreu, José Miguel

1989

Análisis de señales ultrasónicas para la definición de entornos en el campo de la robótica

Instituto de automática industrial

Director:

Sánchez Muñoz, Emilio

1989

El problema cinemático inverso en robots. Una metodología para su resolución

Universidad de Sevilla, escuela técnica superior de ingenieros industriales

Director:

Molto García, Enrique

1990

Estudio sobre sistemas de aprehensión y detección de frutos para un robot recolector de cítricos

Universidad Politécnica de Valencia, Departamento de mecanización agraria

Director: Juste Pérez, Florentino

- Pascual del Pobil Ferre, Ángel Luís** **1990**
Planificación del movimiento de robots basada en técnicas de inteligencia artificial: aplicación de un modelo esférico
Universidad Navarra, Departamento de mecánica aplicada
Director: Serna Oliveira, Miguel Ángel
- Tardós Solano, Juan Domingo** **1990**
Integración multisensorial para reconocimiento y localización de objetos en robótica
Universidad Zaragoza, C.P.S. de Ingenieros
Director: Silva Suárez, Manuel
- Castillo García, Salvador** **1991**
Estudio de la distribución, visibilidad y propiedades físicas de los frutos cítricos en el árbol y su influencia en el diseño de sistemas robotizados de recolección
Universidad Politécnica de Valencia, Departamento de mecanización agraria
Director: Juste Pérez, Florentino
- Fuentes Cantillana Isasi, José Luís** **1991**
Modelización de un minador de ataque puntual para el control robotizado del brazo de corte
Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de sistemas energéticos
Director: Fernández Ramón, Carlos
- Sagüés Blázquez, Carlos** **1991**
Percepción activa en reconocimiento geométrico basado en restricciones
Universidad Zaragoza, Departamento de ingeniería eléctrica e informática
Director: Montano Gella, Luís
- Arnau Llombart, Vicente** **1992**
Estudio de la detección y codificación cromática en sistemas de visión artificial
Universidad Valencia, Departamento de informática y electrónica
Director: Vicens Lorente, Marcelino
- Gachet Paez, Diego** **1992**
Control reactivo de robots móviles
Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de automática, ing. electrónica e informática industrial
Director: Andrés puente Eugenio
- García López, Ricardo** **1992**
Contribución a un sistema integral de navegación, de robots móviles multisensoriales, mediante
Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de inteligencia artificial
Director: Mazo Quintas, Manuel
- González Jiménez, Antonio Javier** **1992**
estimación de la posición y construcción de mapas para un robot móvil equipado con un escáner
Universidad de Málaga, Departamento de ingeniería de sistemas y automática
Director: Ollero Baturone, Aníbal

- González López, M. José** **1992**
Nuevos planteamientos de geometría algebraica real en robótica
Universidad de Cantabria, Departamento de matemáticas, estadística y computación
Director: Recio Muñiz tomas
- López Linares Larrucea, Santiago** **1992**
Control de robots flexibles
Universidad Navarra, Departamento de mecánica aplicada
Director: Serna Oliveira, Miguel Ángel
- Millán Ruiz, José del Rocío** **1992**
A reinforcement connectionist learning approach to robot path finding
Universidad Politécnica de Cataluña, Departamento de lenguajes y sistemas informáticos
Director: Torras Genis, Carme
- Pla Bañon, Filiberto** **1992**
Estudio de técnicas de análisis de imagen en un sistema de visión para la recolección robotizada de
Universidad Valencia, Departamento de informática y electrónica
Director: Juste Pérez, Florentino
- Suarez Feijoo, Raul** **1992**
Planificación automática y supervisión de operaciones de montaje mediante robots
Universidad Politécnica de Cataluña, Instituto de cibernética
Director: Basañez Villaluenga, Luís
- Carrera Chinga, Eliodoro** **1993**
dinámica inversa de robots flexibles: un nuevo método en el dominio del tiempo
Universidad Navarra, Departamento de mecánica aplicada
Director: Serna Oliveira, Miguel Ángel
- Domingo Esteve, Juan de mata** **1993**
Implantación y comparación de diversos métodos para control de robots basados en visión
Universidad Valencia, Departamento de informática y electrónica
Director: Pelechano Fabregat, Juan
- Jacobus Dávalos, Roberto Francisco** **1993**
Diseño, construcción y estudio experimental de un robot flexible tridimensional
Universidad Navarra, Departamento de mecánica aplicada
Director: Serna Oliveira, Miguel Ángel
- Jiménez Ruiz, M. Antonia** **1993**
generación e implementación de modos de caminar ondulatorios para robots cuadrúpedos
Universidad de Cantabria, Departamento de electrónica
Director: González de Santos, Pablo
- Magdalena Layos, Luís** **1993**
Estudio de la coordinación inteligente en robots bípedos: aplicación de lógica borrosa y algoritmos
Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de tecnologías especiales aplicadas a la telecomunicación
Director: Monasterio Huelin Macia, Félix

Martín Abreu, Francisco Jesús

1993

Desarrollo, programación y puesta a punto de un sistema cim experimental dotado de robot de transporte de navegación libre

Universidad Navarra, Departamento de ingeniería mecánica

Director: Fernández Díaz, Justino

Rodríguez Urbano, Francisco José

1993

Planificación automática de trayectorias libres de colisión para robots en entornos 3d

Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de automática, ingeniería electrónica e informática

Director: Balaguer Bernaldo de Quirós, Carlos

Vargas Soto, José Emilio

1993

Diseño y realización de algoritmos de locomoción libre para robots caminantes de cuatro patas

Universidad Complutense de Madrid, Departamento de informática y automática

Director: Armada Rodríguez, Manuel Ángel

Zalama Casanova, Eduardo

1993

Arquitectura neuronal no supervisada para el control de un robot móvil en entornos no estacionarios

Universidad Valladolid, Departamento de ingeniería de sistemas y automática

Director: López Coronado, Juan

Aliane, Nourdine

1994

Control adaptativo descentralizado para robots manipuladores

Universidad Complutense de Madrid, Departamento de informática y automática

Director: Armada Rodríguez, Manuel Ángel

Baumela Molina, Luís

1994

Contribución al seguimiento de móviles con cabezas robóticas y visión artificial

Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de inteligencia artificial

Director: Maravall Gómez Allende, Darío

Benet Mancho, Jesús

1994

análisis dinámico de robots con pares elásticos

Universidad Politécnica de Valencia, Departamento de ingeniería mecánica y de materiales

Director: Cuadrado Iglesias, Juan Ignacio

Chinguel Arrese, Cesar Alberto

1994

Implantación de algoritmos de detección de bordes de estructuras hardware para aplicaciones de vision en tiempo real

Universidad Navarra, Departamento de electricidad

Director: Florez Esnal, Julian

Escalera Hueso, Arturo de la

1994

Percepción del entorno y localización de robots móviles autónomos

Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de automática, ingeniería electrónica e informática

Director: Andrés Puente, Eugenio

Gómez Ortega, Juan

1994

Navegación en robots móviles basada en técnicas de control predictivo neuronal

Universidad de Sevilla, Departamento de ingeniería de sistemas y automática

Director: Fernández Camacho, Eduardo

Landaluze Moraza, Joseba

1994

Modelización bond-graph y control robusto de estructuras robóticas flexibles experimentales

Universidad Valladolid, Departamento de ingeniería de sistemas y automática

Director: Vega Cruz, pastora

Martín Álvarez, Alejandro

1994

Pilotaje y navegación de robots móviles para explotaciones planetarias

Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de automática, ingeniería electrónica e informática

Director: Salichs Sánchez Caballero Miguel Ángel

Martínez Rodríguez, Jorge Luís

1994

Seguimiento automático de caminos en robots móviles

Universidad de Málaga, Departamento de ingeniería de sistemas y automática

Director: Ollero Baturone, Aníbal

Muñoz Martínez, Victor Fernando

1994

Planificación de trayectorias en robots móviles

Universidad de Málaga, Departamento de ingeniería de sistemas y automática

Director: Ollero Baturone, Aníbal

Murciano Cespedosa, Antonio

1994

Aprendizaje de comportamientos cooperativos en sociedades de agentes autónomos

Universidad Complutense de Madrid, Departamento de matemática aplicada (biomatematica)

Director: Millan Ruiz, José

Torres Verdugo, Pastora M

1994

Automatización total de la determinación de parámetros de interés agroalimentario mediante estaciones robotizadas

Universidad de Córdoba, Departamento de química analítica

Director: Luque de castro, M. Dolores

Amaris Duarte, Hortensia

1995

Modelado y control de la flexión de robots de grandes dimensiones

Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de automática, ingeniería electrónica e informática

Director: Barrientos Cruz, Antonio

Gambao Galan, Ernesto

1995

Control de robots con accionamientos hidráulicos. Aplicación a robots de grandes dimensiones para la construcción

Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de automática, ingeniería electrónica e informática

Director: Barrientos Cruz, Antonio

García García, Miguel Ángel

1995

Algorithms and architectures for efficient heterogeneous multisensory integration in robotics

Universidad Politécnica de Cataluña, Departamento de arquitectura de computadores

Director: Basañez Villaluenga, Luís

Marta, Edward

1995

Integración de la percepción sensorial y las redes neuronales en un robot para la manipulación con incertidumbre

Universidad Navarra, Departamento de mecánica aplicada

Director: Pascual del Pobil Ferre, Ángel

Mellado Arteché, martin

1995

Modelado, detección de colisiones y planificación de movimientos en sistemas robotizados mediante volúmenes esféricos

Universidad Politécnica de Valencia, Departamento de ingeniería de sistemas, computadores y automática

Director: Tornero Montserrat, Josep

Ridao Carlini, Miguel Ángel

1995

generación automática de trayectorias libres de colisiones para múltiples robots manipuladores

Universidad Sevilla, Departamento de ingeniería de sistemas y automática

Director: Fernández Camacho, Eduardo

Rodríguez Sánchez, Francisco Javier

1995

Contribución a un sistema de detección de bordes de carreteras, mediante visión artificial, orientado al guiado de un robot móvil

Universidad de Alcalá, Departamento de electrónica

Director: Mazo Quintas, Manuel

Saltaren Pazmiño, Roque Jacinto

1995

Herramientas para el modelado y diseño paramétrico de robots basadas en la dinámica de los sistemas multicuerpos

Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de departamento de automática, ing. Elec. E inf.

Director: Barrientos Cruz, Antonio

Vázquez Núñez, Fernando

1995

Segmentación de imágenes en grafos de contorno: aplicación a la estimación de la profundidad y el movimiento propio para un robot móvil autónomo

Universidad Vigo, Departamento de ingeniería de sistemas y de lenguajes y sistemas informático

Director: Marin Martin, Ricardo

Briones Sepúlveda, Leoncio Javier

1996

Diseño y construcción de un sistema robotizado móvil teleoperado: sistema motriz

Universidad Navarra, Departamento de mecánica aplicada

Director: Serna Oliveira, Miguel Ángel

Bustamante Merino, paul

1996

Diseño y construcción de un sistema robotizado teleoperado: arquitectura y subsistema sensorial

Universidad Navarra, Departamento de electricidad

Director: Serna Oliveira, Miguel Ángel

Fernández López, Gerardo

1996

Control multivariable en el dominio de la frecuencia de robots rígidos y flexibles

Universidad Valladolid, Departamento de departamento de informática

Director: Armada Rodríguez, Manuel Ángel

García González, Francisco Javier

1996

Modelado estocástico y planificación de la producción en sistemas multi-robot

Universidad Valladolid, Departamento de ingeniería de sistemas y automática

Director: Perán González, José Ramón

Gómez Palomo, Sebastián Rubén

1996

Diseño de algoritmos para la representación cinemática de sólidos articulados

Universidad nacional de educación a distancia, Departamento de ingeniería eléctrica, electrónica y de control

Director: Feliu Batlle, Vicente

Grieco Silva, Juan Carlos

1996

Robots escaladores. Consideraciones acerca del diseño, estabilidad y estrategias de control

Universidad Valladolid, Departamento de departamento de informática

Director: Armada Rodríguez, Manuel Ángel

Lopez Baldan, M. Jesús

1996

Modelado de sistemas dinámicos no lineales mediante técnicas basadas en lógica borrosa

Universidad de Málaga, Departamento de ingeniería de sistemas y automática

Director: García Cerezo, Alfonso José

Pons Rovira, José Luís

1996

Metodologías y estrategias de compensación activa para la mejora del comportamiento cinemático y dinámico de robots específicos. Aplicaciones al recolector agríbot

Universidad Complutense de Madrid, Departamento de informática y automática

Director: Ceres Ruiz, Ramón

Sanz Valero, Pedro José

1996

Razonamiento geométrico basado en visión para la determinación y ejecución del agarre de robots manipuladores

Universidad Jaume I de Castellón, Departamento de informática

Director: Pobil Ferre, Ángel pascual del

Schneider Fontan, Michael

1996

Planificación basada en percepción activa para la navegación de un robot móvil

Universidad Complutense de Madrid, Departamento de informática y automática

Director: García Rosa, Ricardo

Serradilla García, Francisco

1996

Arquitectura cognitiva basada en el gradiente sensorial y su aplicación a la robótica móvil

Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de inteligencia artificial

Director: Maravall Gómez Allende, Darío

- Armingol Moreno, José M** **1997**
Localización geométrica de robots móviles autónomos
Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de ingeniería eléctrica, electrónica y automática. Programa de doctorado: robótica e inteligencia artificial (u.p.m.) Convalidado por c.t.c. AI de mecatronica
Director: Moreno Lorente, Luís
- Boquete Vázquez, Luciano** **1997**
Contribución al guiado de un robot móvil utilizando control neuronal adaptativo
Universidad de Alcalá, Departamento de electrónica
Director: García López, Ricardo
- Bustos García de Castro, Pablo** **1997**
generación de comportamiento complejo en robots autónomos
Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de inteligencia artificial
Director: Díaz Guinea, Domingo
- Castellanos Gómez, José Ángel** **1997**
Mobile robot localization and map building: a multisensor fusion approach
Universidad Zaragoza, Departamento de informática e ingeniería de sistemas
Director: Tardós Solano, Juan Domingo
- Cervera Mateu, Enric** **1997**
Perception-based learning for fine motion planning in robot manipulation
Universidad Jaume I de Castellón, Departamento de informática
Director: Pobil Ferre, Ángel pascual del
- Feliu Batlle, Jorge Juan** **1997**
Desarrollo de modelos dinámicos computacionalmente eficientes para robots flexibles de un grado de libertad. Aplicación al control adaptativo
Universidad nacional de educación a distancia, Departamento de ingeniería eléctrica, electrónica y de control
Director: Feliu Batlle, Vicente
- Fernandez Ruzafa, José** **1997**
Aportacio a la descripcio i seguiment de camins navegables en entorns naturals a partir de l'analisi de regions en sequencies d'imatges
Universidad Politécnica de Cataluña, Departamento de eng.sist.,automatica i inf.ind.
Director: Casals Gelpi, Alicia
- Ferre Pérez, Manuel** **1997**
Diseño de interfaces para robots teleoperados. Desarrollo de un entorno de teleoperación de características multimedia
Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de automática, ingeniería electrónica e informática
Director: Aracil Santonja, Rafael
- González Cid, Yolanda** **1997**
Aportaciones a la calibración de camaras con distorsion geométrica. Aplicación al control con realimentación visual
Universidad nacional de educación a distancia, Departamento de ingenieria. eléctrica, electronica y de control. Programa de doctorado: sistemas de ingenieria eléctrica, electronica y de control, 1992
Director: Feliu Batlle, Vicente

Hernandez Vizan, Javier **1997**
Control de posicion/fuerza de estructuras mecánicas flexibles
Universidad Valladolid, Departamento de ingeniería de sistemas y automática
Director: Prada Moraga, Cesar de

Lázaro Galilea, José Luís **1997**
Modelado de entornos mediante infrarrojos. Aplicación al guiado de robots móviles
Universidad de Alcalá, Departamento de electrónica
Director: Mazo Quintas, Manuel

Lope Asiain, Javier de **1997**
Modelado de entornos con técnicas basadas en redes de petri borrosas para la exploración y planificación de robots autónomos
Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de inteligencia artificial
Director: Maravall Gómez Allende, Darío

Marquez Sevillano, Juan de Juanes **1997**
Desarrollo de un sistema de planificación, programación y control de las operaciones de pulido sobre superficies complejas en célula robotizada
Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de ingeniería mecánica y fabricación
Director: Pérez García, Jesús María

Matellan Olivera, Vicente **1997**
Abc2: un modelo para el control de robots autónomos
Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de inteligencia artificial
Director: Borrajo Millán, Daniel

Muñoz Coronado, Manuel **1997**
Modelo de integración y control de sistemas logísticos de transporte y almacenaje robotizado en procesos automatizados de producción
Universidad de Cantabria, Departamento de transportes y tecnología de proyectos y procesos
Director: Capote Abreu, Jorge A

Muñoz Lozano, José Luís **1997**
Control en robótica móvil. Arquitectura y metodología
Universidad de Murcia, Departamento de automática, electricidad y electrónica industrial. Programa de doctorado: automática y electrónica industrial
Director: Tornero Montserrat, Josep

Pastor García, José Manuel **1997**
Sistema de edificación modular orientado a robot mediante técnicas cic
Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de automática, ingeniería electrónica e informática
Director: Balaguer Bernaldo de Quirós, Carlos

Paz Domonte, Enrique **1997**
Sistema de posicionamiento basado en visión y planos CAD para navegación de robots móviles de
Universidad Vigo, Departamento de ingeniería de sistemas y automática
Director: Marin Martin, Ricardo

- Peñin Honrubia, Luís Felipe** **1997**
Control bilateral de robots teleoperados. Contribuciones en reflexión de fuerzas
Universidad Politécnica de Madrid, Departamento de automática, ingeniería electrónica e informática
Director: Aracil Santonja, Rafael
- Ureña ureña, Jesús** **1997**
Contribución al diseño e implementación de un sistema sonar para la automatización de un vehículo
Universidad Alcalá, Departamento de electrónica
Director: Mazo Quintas, Manuel R
- Valera Fernández, Ángel** **1997**
análisis comparativo de técnicas de control de robots manipuladores rígidos y flexibles
Universidad Politécnica de Valencia, Departamento de ingeniería de sistemas y automática
Director: Tornero Montserrat, Josep
- Zamora Romero, Javier** **1997**
Aprendizaje y estabilización de comportamientos altruistas en sociedades de agentes autónomos
Universidad Complutense de Madrid, Departamento de matemática aplicada (biomatematica)
Director: Millan Ruiz, José del Rocio
- Álvarez Álvarez, Juan Carlos** **1998**
Planificación del movimiento de vehículos autónomos basada en sensores
Universidad Oviedo, Depto. electrónica, de computadores y sistemas
Director: López García, Hilario y Lumelski, Vladimir j
- Bernabeu Soler, Enrique Jorge** **1998**
Planificación de movimientos en sistemas robotizados mediante la aplicación de la transformada de
Universidad Politécnica de Valencia, E.T.S.i. Ingenieros industriales
Director: Tornero Montserrat, Josep
- Espinosa Zapata, Felipe** **1998**
Aportación al modelado y control óptimo adaptativo de tracción y dirección para el guiado de vehículos autónomos
Universidad autónoma de Madrid
Director: García López, Ricardo
- Fernández Fernández, Juan Carlos** **1998**
Simulación dinámica y control de robots utilizando computación paralela
Universidad Politécnica de Valencia, facultad de informática
Director: Hernández García, Vicente
- Jiménez Ruiz, Antonio Ramón** **1998**
Sistema de reconocimiento y localización de objetos cuasi-esféricos por telemetría láser. Aplicación a la detección automática de frutos para el robot agribot
Universidad Complutense de Madrid
Director: Ceres Ruiz, Ramón

López Sánchez, Maite

1998

Approaches to map generation by means of collaborative automous robots

Universidad autónoma de Barcelona, institut d'investigació en el intel.ligència artificial

Director: López de Mántaras Badia, Ramón

Mandow Andaluz, Antonio

1998

Navegación de robots móviles basada en comportamientos

Universidad de Málaga

Director: García cerezo, Alfonso y Muñoz Martínez, Víctor Fernando

Marichal Plasencia, Graciliano Nicolás

1998

Diseño de políticas de identificación y control de robots basadas en redes neuronales y sistemas

Universidad La Laguna

Director: Acosta Sánchez, Leopoldo

Martínez Fernández, Teodoro

1998

Técnicas de resolución del problema de posición inverso en manipuladores con pares prismáticos y de revolución

Universidad Salamanca

Director: Cabezas Flores, José Antonio

Moraleda Gil, Eduardo Antonio

1998

Arquitectura para la cooperación de plataformas móviles autónomas sobre control reactivo: aplicación al caso de robots móviles

Universidad Politécnica de Madrid, ingeniería electrónica e informática industrial

Director: Andrés Puente, Eugenio y Matia Espada, Fernando

Olazagoitia Rodríguez, José Luís

1998

Optimización global de índices de manipulabilidad en robots paralelos

Universidad Navarra

Director: Avello Iturriagoitia, Alejo

Peñalver Herrero, Lourdes

1998

Modelado dinámico e identificación paramétrica para el control de robots manipuladores

Universidad Politécnica de Valencia

Director: Tornero Montserrat, Josep

Pérez Francisco, Miguel

1998

Detección rápida de colisiones para la planificación practica del movimiento de varios robots

Universidad Jaume I de Castellon, escuela superior de tecnología y ciencias experimentales

Director: Pascual del pobil ferre, Ángel

Rosell Gratacos, Joan

1998

Fine-motion planning for robotic assembly under modelling and sensing uncertainties

Universidad Politécnica de Cataluña

Director: Basañez Villaluenga, Luís

Sanchis de Miguel, M. Araceli

1998

Aprendizaje genetico en sistemas basados en reglas para la evolución de estrategias y reacciones en entornos complejos

Universidad Politécnica de Madrid

Director: Segovia Pérez, F. Javier

Somolinos Sánchez, José andres

1998

Modelado dinámico y control de un robot flexible de tres grados de libertad

Universidad nacional de educación a distancia, Depto. electronica y control

Director: Feliu Batlle, Vicente y Cerrada Somolinos, José Antonio

Vegara Meseguer, francisco

1998

comparación, test y diseño de arquitecturas de control para la generación de comportamientos eficientes por robots móviles en entornos no estructurados

Universidad Valencia

Director: Domingo Esteve, Juan de mata

Velasco Arjona, Alfredo

1998

Automatización total de procesos analiticos mediante una estación robotizada: áreas alimentaria, ambiental e industrial

Universidad de Córdoba

Director: Luque de Castro, M. Dolores

Aguirre Molina, Eugenio

1999

Una arquitectura basada en comportamientos para la navegación de robots móviles

Universidad de Granada, etx ingeniería informática

Director: González Muñoz, Antonio

Almansa Martín, Ana Rosa

1999

Técnicas supervisadas de control adaptativa con muestreo no periódico para un robot simple planar

Universidad del País Vasco, facultad de ciencias

Director: Sen Parte, Manuel de la

Bachiller Mayoral, Margarita

1999

Estrategias de control para el seguimiento de objetos con movimiento tridimensional. Aplicación a un sistema robotizo con percepción visual

Universidad nacional de educación a distancia, Depto. electronica y control

Director: Cerrada Somolinos, Carlos y Feliu Batlle, Vicente

Baraber Castaño, Ramón I

1999

Desarrollo de una arquitectura para robots móviles autónomos, aplicación a un sistema de navegación topológica

Universidad Carlos III de Madrid, electrónica y automática

Director: Salichs Sánchez-Caballero Miguel Ángel y Moreno Lorente, Luis

Barambones Caramazana, Oscar

1999

Control de manipuladores robóticos mediante métodos adaptativos, neuronales y en modo deslizante

Universidad país vasco, facultad de ciencias

Director: Etxebarria ecenarro, Víctor

Cazorla Quevedo, Miguel Ángel

1999

Un enfoque bayesiano para la extracción de características y agrupamiento en visión artificial

Universidad Alicante, escuela Politécnica superior

Director: Escolano Ruiz, Francisco

Fernández García, Enrique

1999

Sobre los sistemas de visión para robots: arquitecturas y funciones

Universidad Las Palmas de Gran Canaria, facultad de informática

Director: Moreno Díaz, Roberto

Fernández García, Vicente

1999

Control coordinado de manipuladores móviles no holónomos. Aplicación a la cooperación activa hombre-robot

Universidad Carlos III de Madrid, Depto. electrónica y automática

Director: Salichs Sánchez-Caballero Miguel Ángel y Balaguer bernaldo de Quirós, Carlos

Fernández Madrigal, Juan Antonio

1999

Modelado y construcción de abstracciones múltiples para representación de grandes espacios.

Aplicación a robótica móvil

Universidad de Málaga, E.T.S. Ing. Industriales

Director: González Jiménez, Antonio Javier

García Higuera, Andrés

1999

Control combinado posición/fuerza de un robot con dos eslabones flexibles y tres grados de libertad

Universidad Politécnica de Madrid, Depto. ingeniería electrónica e informática industrial

Director: Feliu Batlle, Vicente y Barrientos Cruz, Antonio

Giménez Fernández, Antonio

1999

Metodología de diseño y control de robots escaladores. Aplicación a las tareas de inspección

Universidad Carlos III de Madrid, electrónica y automática

Director: Balaguer Bernaldo de Quirós, Carlos y Pastor García, José Manuel

Gómez de Gabriel, Jesús Manuel

1999

Contribuciones a la teleoperación de robots con retardos de comunicación

Universidad de Málaga, ets ingenieros industriales

Director: Ollero Baturone, Aníbal

López Fernández, Joaquín

1999

Supervisión, detección, diagnosis y recuperación de fallos en robots móviles autónomos

Universidad Vigo, E.T.S. Ingenieros industriales y minas

Director: Sanz Domínguez, Rafael

Padrón Nápoles, Víctor Manuel

1999

Herramientas de planificación de movimientos para robots escaladores en estructuras tridimensionales complejas

Universidad Carlos III de Madrid, electrónica y automática

Director: Balaguer Bernaldo de Quirós, Carlos

Pedraza Moreno, salvador

1999

Modelado y analisis de vehiculos de cadneas para la navegaci3n autonoma

Universidad de M3laga, ets ingenieros industriales

Director: Garc3a Cerezo, Alfonso Jos3

P3rez Rueda, M. 3ngeles

1999

Aplicaci3n del algebra de cuaternios a la calibraci3n de robots

Universidad Valladolid, escuela t3cnica superior de ingenieros industriales

Director: Lara Fera, Antonio

Rodr3guez Di3guez, Amador

1999

Contribuci3n a las t3cnicas de planificaci3n de trayectorias para robots aut3nomos m3viles en entornos estructurados

Universidad Vigo, ets enxe3eros industrial

Director: Sanz Dom3nguez, Rafael Antonio

Rubio Diaz-Cordoves, 3ngel

1999

Desarrollo de un sistema teleoperado master-slave con reflexi3n de fuerza

Universidad Navarra

Director: Avello iturriagoitia, Alejo y florez Esnal, Julian

Urdiales Garc3a, Amalia cristina

1999

Arquitectura de control de movimiento y exploraci3n para un agente utonomo

Universidad de M3laga, etsi telecomunicaci3n

Director: Sandoval Hern3ndez, Francisco

Blanes Nobuera, Juan Francisco

2000

Percepci3n y representaci3n del entorno en robotica m3vil

Universidad Polit3cnica de Valencia

Director: Benet Gilabert, Gines y Simo Ten, Jos3 Enrique

Delgado Romero, Emma

2000

Contribuciones a la localizaci3n absoluta de robots m3viles en ambientes estructurados

Universidad Vigo, E.T.S. Ingenieria industrial

Director: Barreiro Blas, Antonio

Gonz3lez S3nchez, Jos3 Lu3s

2000

Modelado y an3lisis de sistemas multi-robot

Universidad de Valladolid, E.T.S. Ingenieros industriales

Director: Fraile Marinero, Juan Carlos y Per3n Gonz3lez, Jos3 Ram3n

Guerrero Gonz3lez, Antonio

2000

Arquitectura de control neuronal de inspiraci3n biol3gica para la coordinaci3n cabeza-brazo

Universidad Polit3cnica de cartagena, escuela t3cnica superior de ingenieros industriales de cartagena

Director: L3pez Coronado, Juan

- Hassan Mohamed, Houcine** 2000
Técnicas para la mejora de la flexibilidad y de la calidad de servicio en sistemas de control de tiempo real. Aplicación a sistemas robotizados autónomos
Universidad Politécnica de Valencia, facultad de informática
Director: Crespo Lorente, Alfons y Simó Ten, José
- Martínez Barberá, Humberto** 2000
Una arquitectura distribuida para el control de robots autónomos móviles
Universidad de Murcia, facultad de informática
Director: Gómez skarmeta, Antonio Fernando
- Martínez Marroquin, Elisa** 2000
Recovery of 3 d structure and motion from the deformation of an active contour in a sequense of monocular images
Universidad Ramón Llull, escuela técnica superior de electronica e informatica la salle
Director: Torras Genis, Carme
- Martínez Sánchez, M. Alcazar** 2000
Integración de brazos manipuladores en robots móviles
Universidad de Málaga, E.T.S. Ingenieros industriales
Director: Martínez Rodríguez, Jorge Luís
- Mediavilla Pascual, Margarita** 2000
Planificación de trayectorias para sistemas multi robot en entornos dinámicos
Universidad Valladolid, escuela técnica superior de ingenieros industriales
Director: Fraile Marinero, Juan Carlos y Peran Gonzalez, José Ramon
- Ortega Linares, Manuel Gil** 2000
Aportaciones al control h. De sistemas multivariabes
Universidad Sevilla, electronica y automatica
Director: Rodriguez Rubio Francisco
- pere, Ridao Rodríguez** 2000
A hybrid control architecture for an auv
Universidad Girona, eps-udg
Director: Batue grabulosa joan
- Pozo Ruz, Ana** 2000
Sistema sensorial para control y localización de vehiculos en exteriores
Universidad de Málaga, E.T.S. De ingenieros industriales
Director: Sandoval Hernandez francisco y guinea diaz domingo
- Prado Novoa, María** 2000
Modelización dinámica de robots móviles. Aplicaciones a la planificación de trayectorias
Universidad de Málaga, ets ingeniería industrial
Director: Simón Mata, Antonio

- Provenzano Randazzo, Sebastián** 2000
Aplicación de las ecuaciones de gibbs-appell a la dinámica de robots
Universidad Politécnica de Valencia, Departamento de departamento de ingeniería mecánica y de
Director: Mata Aela, Vicente
- Reina Perol, Antonio Jose** 2000
Navegación de robots móviles mediante escáner láser radial
Universidad de Málaga, E.T.S. Ingenieros industriales
Director: González Jiménez, Antonio Javier
- Romero del Castillo, Juan Antonio** 2000
Contribución al control de un robot móvil guiado mediante visión artificial
Universidad Politécnica de Madrid, facultad de informática
Director: Calvo Cuenca, Antonio y Medina carnicer, Rafael
- Triviño Barros, Gracian** 2000
Un modelo de arquitectura cognitiva. Aplicación en robótica móvil
Universidad Politécnica de Madrid, etsi telecomunicaciones
Director: Pastor Pérez, Luís
- Valle Sevillano, Carmelo del** 2000
Algoritmos heurísticos para la selección de secuencias optimas de ensamblaje
Universidad Sevilla, escuela superior de ingenieros
Director: Fernández Camacho, Eduardo y Toro Bonilla, Miguel
- Vargas Villanueva, Manuel** 2000
Metodos para el control de robots manipuladores con realimentación visual
Universidad Sevilla, electronica y automatica
Director: Rodriguez Rubio ,Francisco
- Vendrell Vidal, Eduardo** 2000
Planificación de robots mediante descomposición, abstracción, deducción y predicción
Universidad Politécnica de Valencia, facultad de informática
Director: Crespo Lorente, Alfons y Melaldo Arteche, Martin
- Almonacid Kroeger, Miguel** 2001
Modelado, simulación y control de movimiento de robots paralelos trepadores
Universidad Miguel Hernández, escuela Politécnica superior de elche
Director: Saltaren Pazmiño, Roque j. y Aracil Santonja, Rafael
- Asensio Diago, José Ramón** 2001
Navegación de robots móviles en entornos interiores basada en el reconocimiento de características
Universidad Zaragoza, centro politécnico superior
Director: Montano Gella, Luís
- Blanco Rojas, M. Dolores** 2001
Planificación local basada en sensores para un manipulador móvil en tareas de colaboración con
Universidad Carlos III de Madrid
Director: Moreno Lorente, Luís

- Bonyuet Lee, David** **2001**
Aportació als criteris de disseny ergonomic de les interfícies ersona-màquina (hmi) per a vehicles submarins teleoperats
Universidad Politécnica de Cataluña, aut. I inform. Industrial
Director: Monferrer de la Peña, Alexandre
- Cagigas Muñiz, Daniel** **2001**
Un sistema eficiente de planificación de trayectorias en entornos cerrados grandes para robots movieles y sistemas agvs (automated guided vehicles)
Universidad País Vasco, facultad de informática
Director: Abascal González, Julio
- Castejón Sisamón, Cristina** **2001**
Modelado de zonas cruzables en entornos exteriores para robots móviles
Universidad Carlos III de Madrid
Director: Moreno Lorente Luís
- Costa Castelló, Ramón** **2001**
Cinemática i control en sistems multi-robot
Universidad Politécnica de Cataluña
Director: Basañez villaluenga, Luís
- Dapena González, Eladio** **2001**
Planificación de caminos con incertidumbre para robots móviles
Universidad Carlos III de Madrid
Director: Moreno Lorente, Luís
- Domingo Peña, Joan** **2001**
Tècniques de control d'actuadors piezoelèctrics per a aplicacions de microbòtica
Universidad Barcelona, facultad de física
Director: Samitier Marti, Josep y Puig Vidal, Manel
- Egaña Santamarina, Igor** **2001**
Diseño de controladores multivariables qft de matriz completa
Universidad Pública de Navarra
Director: García Sanz, Mario
- Fernández Lozano, Juan Jesús** **2001**
Robots para movimiento de la cámara en cirugía laparoscópica
Universidad de Málaga, escuela técnica superior de ingenieros industriales
Director: Muñoz Martínez, Victor F. y Gómez de Gabriel, Jesús m
- Fernández Ramos, Raquel natividad** **2001**
Navegación autónoma de robots móviles en entornos parcialmente conocidos
Universidad de Málaga, E.T.S.I. Industriales
Director: Muñoz Martínez, Víctor Fernando

García Armada, Elena **2001**
Optimización de la estabilidad y la velocidad de robots caminantes
instituto de automática industrial (csic)
Director: González de Santos, Pablo y Matía Espada, Fernando

García Campos, Rafael **2001**
A proposal to estimate the motion of an underwater vehicle through visual mosaicking
Universidad Girona, informática y automática
Director: Cufí Solé, Xavier

López Boada, Beatriz **2001**
Construcción de un mapa topo-geométrico del entorno y localización de manera simultánea
Universidad Carlos III de Madrid, electrónica y automática
Director: Moreno Lorente, Luís

López Boada, M. Jesús **2001**
Sistema de control para robots móviles autónomos basado en habilidades reactivas
Universidad Carlos III de Madrid, electrónica y automática
Director: Salichs Sánchez-Caballero Miguel Ángel

López Peláez, Antonio **2001**
Nuevas tecnologías y sociedad actual: el impacto de la robotica
Universidad nacional de educación a distancia, facultad de sociología y ciencias politicas, uned
Director: Tezanos Tortajada, José Félix

López Sánchez, Jaime **2001**
Sistemas electrónicos de interfaz para actuadores piezoeléctricos; desarrollo de plataformas inteligentes para aplicaciones microrrobóticas
Universidad Barcelona
Director: Puig vidal

Marín Prades, Raul **2001**
The uji online robot: a distributed architecture for pattern recognition, autonomous grasping and augmented reality
Universidad Jaume I de Castellon, escuela superior de tecnología y ciencias experimentales
Director: Sanz Valero, Pedro j. y Sánchez José, Salvador

Martínez Díaz, Sonia **2001**
Métodos geométricos en teoría de control no lineal con aplicaciones a sistemas robóticos dinámicos
Universidad Carlos III de Madrid
Director: León Rodríguez, Manuel de

Mucientes Molina, Manuel **2001**
Control inteligente para la navegación de robots móviles autónomos en entornos dinámicos mediante reglas temporales borrosas
Universidad Santiago de Compostela
Director: Barro Ameneiro, Senén y Bugarín Díz, Alberto José

Ñeco García, Ramón Pedro

2001

Técnicas de procesamiento del lenguaje natural para la teleoperación de robots

Universidad Miguel Hernández, escuela Politécnica superior de elche

Director: Reinoso García, Oscar y Aracil Santonja Rafael

Pedreño Molina, Juan Luís

2001

Arquitectura neuronal de inspiración biológica para la integración táctil en sistemas visuomotores

Universidad Politécnica de Cartagena, ETSI Telecomunicación

Director: López Coronado, Juan y Guerrero González, Antonio

Porta Pleite, José M

2001

Behaviour-based robots and reinforcement learning a case study on legged-robots

Universidad Politécnica de Cataluña, llenguatges i sistemes informatics

Director: Celaya Llover, Enric

Pujol Pérez, Francisco Antonio

2001

Arquitecturas específicas para la implementación de primitivas morfológicas

Universidad Alicante, escuela Politécnica superior - universidad de Alicante

Director: García Chamizo, Juan Manuel y Pujol López, M. Mar

Rodríguez del Rosario, Humberto

2001

Modelado, diseño y control de motores piezoeléctricos de onda viajera: su aplicación a manos protésicas y robóticas

Universidad Politécnica de Madrid, ing. Electrónica e informática industrial

Director: Pons Rovira, José Luís y Barrientos Cruz, Antonio

Sánchez Salieron, Antonio J

2001

Sistema binocular de visión activa para la localización de objetos sobre entornos parcialmente

Universidad Politécnica de Valencia, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática

Director: Mellado Arteché, Martín

Sotelo Vázquez, Miguel Ángel

2001

Sistema de navegación global aplicado al guiado de un vehículo autónomo terrestre en entornos exteriores parcialmente conocidos

Universidad Alcalá, escuela Politécnica

Director: Rodríguez Sánchez, Francisco Javier y Magdalena Layos, Luís

Therón Sánchez, Roberto

2001

Cálculo paralelo del espacio de las configuraciones para robots redundantes

Universidad Salamanca, facultad de ciencias

Director: Moreno Rodilla, Vidal y Curto Diego, Belén

Vázquez Regueiro, Carlos

2001

Arquitectura fractal de especialistas para robots móviles autónomos

Universidad Santiago de Compostela, facultad de física

Director: Barro Ameneiro, Senen

Blanco Rodríguez, Francisco Javier 2002
Cálculo del c-espacio de un robot móvil: convolución jerárquica
Universidad Salamanca, facultad de ciencias
Director: Moreno Rodilla, Vidal y Curto Diego, Belén

Cariñena Amigo, M. Purificación 2002
Un modelo de reglas temporales borrosas para el razonamiento sobre sistemas dinámicos
Universidad Santiago de Compostela, facultad de física
Director: Barro Ameneiro, Senén y Bugarín Diz, Alberto José

Domínguez Brito, Antonio Carlos 2002
Coolbot: un marco de programación orientado a componentes para robótica
Universidad Las Palmas de Gran Canaria, facultad de informática
Director: Cabrera Gámez, Jorge y Hernández tejera, Francisco Mario

Garrido Hernández, Aitor Josu 2002
Sistemas expertos para control automático. Formalismo y aplicación a manipuladores robóticos y multimuestreo
Universidad País Vasco, facultad de ciencias
Director: Sen Parte, Manuel de la

López de Teruel Alcolea, Pedro 2002
Una arquitectura eficiente de percepción de alto nivel: navegación visual para robots autónomos en entornos estructurados
Universidad Murcia, facultad de informática
Director: Ruiz garcía, Alberto y garcía carrasco, José Manuel

Paz López, Félix de la 2002
Una arquitectura que integra el modelado endógeno del medio y la navegación para un robot genérico de ruedas
Universidad nacional de educación a distancia, facultad de ciencias uned
Director: Mira Mira, José y Álvarez Sánchez, José Ramón

Puente Méndez, Santiago Timoteo 2002
Desensamblado automático no destructivo para la reutilización de componentes. Aplicación al desensamblado de pc's
Universidad Alicante , ingeniería de sistemas y teoría de la señal
Director: Torres Medina, Fernando y Aracil Santoja Rafael

Santiso Gómez, Enrique 2002
Posicionamiento absoluto de un robot móvil a partir del reconocimiento de marcas
Universidad Alcalá, escuela Politécnica
Director: Mazo Quintas, Manuel y Ureña Ureña, Jesús

Zamora Izquierdo, Miguel Ángel 2002
Navegación en robótica móvil y conducción automatizada
Universidad Murcia , escuela técnica superior de ingenieros industriales
Director: Tornero Montserrat, Josep y Tomás Balibrea, Luís Manuel

Egido García, Verónica

2003

Sistema de navegación topologica para robots móviles autónomos

Universidad Carlos III de Madrid, universidad Carlos III de Madrid

Director: Barber castaño, Ramon I. y Salichs Sánchez Caballero Miguel Ángel

Khamis Rashwan, Alaa Mohamed

2003

Interacción remota con robots móviles basadas en internet

Universidad Carlos III de Madrid

Director: Rodríguez Urbano, Francisco José y Salichs Sánchez Caballero Miguel Ángel