CURRÍCULUM VÍTAE NORMALIZADO

Oscar Reinoso Garcia

Generado desde: Editor CVN de FECYT

Fecha del documento: 12/09/2022

v 1.4.3

679428996fcc4523deb5a26a43a36de0

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/

GOBIERNO DE ESPAÑA MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACIÓN

FECYT FUNDACIÓN ESPAÑOLA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGÍA

Resumen libre del currículum

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

El profesor Oscar Reinoso García estudia Ingeniería Industrial en la Universidad Politécnica de Madrid, finalizando sus estudios en 1991. Accede a una Beca de Formación de Personal Investigador realizando la Tesis Doctoral en dicha universidad dentro del campo de la Visión por Computador. Meses antes de la defensa y lectura de la Tesis Doctoral en 1996, que supera con la máxima calificación, se incorpora a trabajar en la empresa privada donde ocupa el puesto de Director del Departamento de I+D+i en la empresa Protos Desarrollo S.A. Esta actividad la desarrolla durante 3 años entre 1994 y 1997 fecha en la que se incorpora a la recién creada Universidad Miguel Hernández de Elche donde gana por concurso de méritos una plaza de Profesor Titular de Universidad Interino. Desde entonces desarrolla toda su actividad en dicha universidad. En el año 2000 obtiene una plaza de Profesor Titular de Universidad. Tras el proceso de acreditación nacional al cuerpo de Catedráticos de Universidad en el área de Ingeniería de Sistemas y Automática obtiene la plaza de Catedrático de Universidad en Febrero de 2012. Durante su trayectoria en la Universidad Miguel Hernández de Elche ha desarrollado diferentes cargos de gestión, como son entre otros: Director del Departamento, Subdirector de Escuela, Coordinador de Titulación (Subdirector Jefe de Estudios), Vicerrector Adjunto de Ordenación Académica, Vicerrector de Recursos Materiales, Coordinador de Programa de Doctorado, Director de Máster, ...

El profesor Reinoso cuenta con una experiencia docente de más de 20 años en asignaturas relacionadas con la Automática, Control, Robótica y Visión por Computador, que se han impartido en diferentes titulaciones en el ámbito de la Ingeniería Industrial e Ingeniería de Telecomunicaciones. De igual forma ha participado de forma continuada en asignaturas y seminarios de tercer ciclo, programas de doctorado y diferentes Másteres oficiales.

Desde el punto de vista investigador, es coordinador del Grupo de Automatización, Robótica y Visión por Computador en la UMH desde el momento de su creación. Es director del Centro de Investigación en Ingeniería de Elche (I3E). Ha participado como investigador principal en proyectos del Plan Nacional de Investigación de forma ininterrumpida desde 1998. Ha dirigido hasta el momento un total de 16 Tesis Doctorales que han alcanzado todas ellas la máxima calificación. Es coautor de 7 patentes estando 3 de ellas en explotación. Hasta el momento es autor de 76 publicaciones en revistas de las cuales 25 se encuentran catalogadas dentro del primer cuartil de JCR-SCI.

Indicadores generales de calidad de la producción científica

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

PUBLICATIONS:
1. JOURNALS (JCR-SCI) 80 (27 Q1+ 23 Q2 + 17 Q3 + 13 Q4)
2. Other Journals 36
3. Book chapters: 37

4. CONFERENCES: International Conferences 286 - National Conferences 72 Total Publications: 433

Public-funded PROJECTS
1. International - Researcher 3
2. National/Regional - Principal Researcher 17/10 + Researcher 5/5
3. Scientific Networks - Principal Researcher 2 + Researcher 4

PATENTS: 7 (3 In explotation)

Private-funded PROJECTS
1. National: 15 Principal Researcher + 7 Researcher
2. International Principal Researcher 1

Directed PhD THESES: 16 (8 from 01/01/2011)

PERIODS OF RESEARCH ACTIVITY: 3 (100%) 1998-2003, 2004-2009, 2010-2015

Google Scholar: Sum of time cites: 3513 - H Index: 28 - i10 index: 71

Google Scholar (last 5 years): Sum of time cites: 1434 - H Index: 19 - i10 index: 43

Web of Science: Sum of time cites: 1377 - H index: 20

SCOPUS: H Index: 21

Oscar Reinoso Garcia

Apellidos:	**Reinoso Garcia**
Nombre:	**Oscar**
DNI:	
ORCID:	**orcid.org/0000-0002-1065-8944**
ScopusID:	**6602639793**
ResearcherID:	**L-2236-2014**
Fecha de nacimiento:	**27/11/1967**
Sexo:	**Hombre**
Nacionalidad:	**España**
País de nacimiento:	**España**
C. Autón./Reg. de nacimiento:	**Comunidad de Madrid**
Provincia de contacto:	**Alicante**
Ciudad de nacimiento:	**Madrid**
Dirección de contacto:	**Universidad Miguel Hernández de Elche**
Resto de dirección contacto:	**Avda. Universidad s/n Edif. INNOVA**
Código postal:	**03015**
País de contacto:	**España**
C. Autón./Reg. de contacto:	**Comunidad Valenciana**
Ciudad de contacto:	**Elche**
Teléfono fijo:	**(+34) 966658616**
Fax:	**(+34) 966658980**
Correo electrónico:	**o.reinoso@umh.es**
Teléfono móvil:	**(+34)**
Página web personal:	**http://arvc.umh.es/personal/oscar/index.php?type=per&dest=inicio&lang=es&vista=normal&idp=oscar&ficha=o**

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Universidad Miguel Hernández de Elche
Departamento: Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática, Escuela Politécnica Superior de Elche
Categoría profesional: Catedrático de Universidad
Fecha de inicio: 10/01/2012
Modalidad de contrato: Funcionario/a **Régimen de dedicación:** Tiempo completo
Primaria (Cód. Unesco): 331101 - Tecnología de la automatización; 331102 - Ingeniería de control
Identificar palabras clave: Robótica; Automatización e instrumentación; Control

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1	Universidad Miguel Hernández de Elche	PROFESOR TITULAR DE UNIVERSIDAD	2000
2	Universidad Miguel Hernández de Elche	PROFESOR TITULAR DE UNIVERSIDAD (Interino)	1997
3	PROTOS DESARROLLO, S.A.	Director Dpto. Investigación y Desarrollo	1995

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
4	Universidad Politécnica de Madrid	BECARIO F.P.I.	1992
5	Universidad Politécnica de Madrid	COLABORADOR DE INVESTIGACIÓN	1991
6	Universidad Miguel Hernández de Elche	Catedrático de Universidad	10/01/2012

1 **Entidad empleadora:** Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: PROFESOR TITULAR DE UNIVERSIDAD
Fecha de inicio-fin: 2000 - 2012

2 **Entidad empleadora:** Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: PROFESOR TITULAR DE UNIVERSIDAD (Interino)
Fecha de inicio-fin: 1997 - 2000

3 **Entidad empleadora:** PROTOS DESARROLLO, S.A.
Categoría profesional: Director Dpto. Investigación y Desarrollo
Fecha de inicio-fin: 1995 - 1997 **Duración:** 3 años

4 **Entidad empleadora:** Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: BECARIO F.P.I.
Fecha de inicio-fin: 1992 - 1995

5 **Entidad empleadora:** Universidad Politécnica de Madrid
Categoría profesional: COLABORADOR DE INVESTIGACIÓN
Fecha de inicio-fin: 1991 - 1992

6 **Entidad empleadora:** Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Catedrático de Universidad
Fecha de inicio: 10/01/2012
Modalidad de contrato: Funcionario/a

Formación académica recibida

Titulación universitaria

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

Nombre del título: Ingeniero Industrial
Entidad de titulación: E.T.S.I.I.M. UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE MADRID
Fecha de titulación: 10/1991

Doctorados

Programa de doctorado: DOCTOR INGENIERO INDUSTRIAL
Entidad de titulación: Universidad Politécnica de Madrid
Fecha de titulación: 05/1996

Conocimiento de idiomas

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

Actividad docente

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

1 **Título del trabajo:** CREATION OF HYBRID HIERARCHICAL MODELS BY USING OMNIDIRECTIONAL VISION AND MACHINE LEARNING TECHNIQUES
Codirector/a tesis: Oscar Reinoso García; Luis Payá Castelló
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Sergio Cebollada López
Calificación obtenida: APTO CUM-LAUDE POR UNANIMIDAD
Fecha de defensa: 01/02/2021
Doctorado Europeo: Si
Mención de calidad: Si

2 **Título del trabajo:** ASAP: Adaptive Scheme for Asynchronous Processing of event-based vision algorithms
Tipo de proyecto: Trabajo Fin de Master
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche

Alumno/a: Raul Tapia Lopez
Fecha de defensa: 13/07/2020

3 **Título del trabajo:** Reconocimiento de características de planchas de cartón ondulado mediante segmentación semántica
Tipo de proyecto: Trabajo Fin de Master
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Fouad Latrach
Fecha de defensa: 01/06/2020

4 **Título del trabajo:** Aprendizaje por refuerzo mediante redes neuronales convolucionales
Tipo de proyecto: Trabajo Fin de Master
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Joaquin Carrasco Palazon
Fecha de defensa: 15/07/2019

5 **Título del trabajo:** KINEMATIC ANALYSIS AND DESIGN OF THE HYRECRO ROBOT: A SERIAL-PARALLEL REDUNDANT STRUCTURE-CLIMBING ROBOT
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Adrian Peidro Vidal
Calificación obtenida: Apto Cum-Laude por Unanimidad
Fecha de defensa: 14/11/2018
Doctorado Europeo: Si
Mención de calidad: Si

6 **Título del trabajo:** ORB-SLAM2 vs ARCore, Comparativa y Extensión
Tipo de proyecto: Trabajo Fin de Master
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Javier Morcillo Marin
Fecha de defensa: 19/09/2018

7 **Título del trabajo:** USO DE DESCRIPTORES HOLÍSTICOS PARA LA LOCALIZACIÓN Y CREACIÓN DE MAPAS: UNA APROXIMACIÓN AL GRAPH-SLAM MEDIANTE APARIENCIA VISUAL
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Luis Payá Castelló
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España
Alumno/a: Yerai Berenguer Fernández
Calificación obtenida: Apto Cum Laude
Fecha de defensa: 27/04/2018
Doctorado Europeo: Si
Mención de calidad: Si

8 **Título del trabajo:** Desarrollo e implementación de herramientas virtuales y remotas de robots paralelos y trepadores
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Tipo de entidad: Universidad

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche
Alumno/a: Alejandro Belando Sánchez
Fecha de defensa: 21/09/2017

9 **Título del trabajo:** Plan director para la gestión integral del parque de contadores e implantación del sistema de telelectura
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: María Tuesta San Miguel
Fecha de defensa: 13/03/2017

10 **Título del trabajo:** Desarrollo de un simulador cinemático y dinámico del robot 3DClimber y su aplicación a la comparativa con otros robots trepadores
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alba Hortal Foronda
Fecha de defensa: 17/10/2016

11 **Título del trabajo:** VIEW-BASED IN THE 2-1/2D SPACE WITH OMNIDIRECTIONAL IMAGES AND FEATURE POINT INFORMATION
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Arturo Gil Aparicio
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: David Valiente García
Calificación obtenida: APTO CUM-LAUDE por unanimidad
Fecha de defensa: 03/10/2016
Doctorado Europeo: Si
Mención de calidad: Si

12 **Título del trabajo:** Anteproyecto de distribución en planta para ensamblaje de MAV teledirigidos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alfredo Candela Esclapez
Fecha de defensa: 21/07/2016

13 **Título del trabajo:** Planificación de trayectorias y control visual de robots paralelos planos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: David Zambrana Vinaroz
Fecha de defensa: 14/07/2016

14 **Título del trabajo:** SLAM VISUAL TOPOLÓGICO/MÉTRICO MEDIANTE MÉTODOS BASADOS EN APARIENCIA EN ENTORNOS NO DETERMINÍSTICOS
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Tipo de entidad: Universidad

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche Facultad / Escuela: Escuela Politécnica Superior de Elche
Alumno/a: Lorenzo Fernandez Rojo
Calificación obtenida: APTO CUM-LAUDE POR UNANIMIDAD
Fecha de defensa: 04/05/2014
Doctorado Europeo: No

15 **Título del trabajo:** TÉCNICAS DE DESCRIPCIÓN DE LA APARIENCIA GLOBAL DE ESCENAS: APLICACIÓN A LA CREACIÓN DE MAPAS Y LOCALIZACIÓN DE ROBOTS MÓVILES
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche Facultad / Escuela: Escuela Politécnica Superior de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Luis Paya Castelló
Calificación obtenida: APTO CUM-LAUDE POR UNANIMIDAD
Fecha de defensa: 07/04/2014

16 **Título del trabajo:** APLICACIÓN DE LA APARIENCIA GLOBAL DE LA INFORMACIÓN VISUAL OMNIDIRECCIONAL EN COLOR A TAREAS DE NAVEGACIÓN ROBÓTICA EN ESPACIO 2y1/2D
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche Facultad / Escuela: Escuela Politécnica Superior de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Francisco Javier Amorós Espí
Calificación obtenida: APTO CUM-LAUDE POR UNANIMIDAD
Fecha de defensa: 24/02/2014

17 **Título del trabajo:** Desarrollo de una plataforma para la realización de prácticas con robots móviles
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alvaro Esquer Molina
Fecha de defensa: 26/07/2013

18 **Título del trabajo:** Implementación de un laboratorio virtual y remoto de robótica paralela para tareas docentes y de investigación
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Adrián Peidró Vidal
Fecha de defensa: 23/07/2013

19 **Título del trabajo:** Digitalización tridimensional mediante luz estructurada y técnicas de visión artificial
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Vicente Sabater Guillo
Fecha de defensa: 07/06/2013

20 **Título del trabajo:** AUTONOMOUS EXPLORATION AND MAPPING OF UNKNOWN ENVIRONMENTS WITH TEAMS OF MOBILE ROBOTS
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Arturo Gil Aparicio
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche Facultad / Escuela: Escuela Politécnica Superior de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Miguel Juliá Cristobal
Calificación obtenida: APTO CUM-LAUDE POR UNANIMIDAD
Fecha de defensa: 07/02/2013
Doctorado Europeo: Si

21 **Título del trabajo:** SLAM VISUAL COOPERATIVO MEDIANTE FUSIÓN DE MAPAS 3D ADQUIRIDOS POR ROBOTS MÓVILES
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche Facultad / Escuela: Escuela Politécnica Superior de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Monica Ballesta Galdeano
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE POR UNANIMIDAD
Fecha de defensa: 15/09/2011

22 **Título del trabajo:** Implementación de un laboratorio remoto de robótica móvil
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Carlos Morales Moreno
Fecha de defensa: 13/09/2011

23 **Título del trabajo:** Estudio comparativo de medidas en amortiguadores mediante sistema de visión de alta velocidad y sensor laser
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Joan Marti Badenes
Fecha de defensa: 03/02/2011

24 **Título del trabajo:** Design and postures of a binary actuated serial climbing robot composed by closed-loop kinematics chains
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: David Ubeda Gonzalez
Fecha de defensa: 2011

25 **Título del trabajo:** Localización de un robot mediante extracción de líneas radiales en imágenes omnidireccionales
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Maria del Mar Nieves Minguillon
Fecha de defensa: 22/11/2010

26 **Título del trabajo:** Creación de mapas topológicos y localización mediante robots, utilizando la apariencia global de imagenes omnidireccionales
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Lorenzo Fernandez Rojo
Fecha de defensa: 2010

27 **Título del trabajo:** Sistemas robóticos: estimación de estado mediante filtro bayesiano
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Daniel Gutierrez Castro
Fecha de defensa: 2010

28 **Título del trabajo:** Comparación de técnicas para localización de un robot móvil mediante visión omnidireccional
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Francisco Javier Amoros Cortes
Fecha de defensa: 15/12/2009

29 **Título del trabajo:** CONSTRUCCIÓN COOPERATIVA DE MAPAS VISUALES MEDIANTE UN EQUIPO DE ROBOTS MÓVILES
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche Facultad / Escuela: Escuela Politécnica Superior de Elche
Alumno/a: Arturo Gil Aparicio
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE POR UNANIMIDAD
Fecha de defensa: 19/12/2008
Mención de calidad: Si

30 **Título del trabajo:** Construcción de un sistema de Ball&Beam
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Raul Lobaton Sanchez
Fecha de defensa: 29/09/2008

31 **Título del trabajo:** CONTROL DE ROBOTS MANIPULADORES USANDO INFORMACIÓN VISUAL: APLICACIÓN A LA ESTIMACIÓN DEL MOVIMIENTO DEL OBJETO
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche Facultad / Escuela: Escuela Politécnica Superior de Elche
Alumno/a: Carlos Perez Vidal
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE POR UNANIMIDAD
Fecha de defensa: 04/07/2008

32 **Título del trabajo:** Propuesta de guia técnica de instalaciones eléctricas en embarcaciones de recreo
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Alejandro Perez-Ojeda Chuecos
Fecha de defensa: 16/05/2008

33 **Título del trabajo:** ESTRATEGIAS PARA IDENTIFICAR OCLUSIONES Y PLANIFICACIÓN MONOCULAR PARA UNA MEJORA DE LA PERCEPCIÓN VISUAL DE LA ESCENA
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Fernando Torres Medina
Entidad de realización: Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad/Escuela: Escuela Politecnica Superior
Alumno/a: Pablo Gil Vazquez
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE POR UNANIMIDAD
Fecha de defensa: 17/04/2008

34 **Título del trabajo:** Estudio comparativo de métodos de selección de características en imágenes digitales
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Francisco Javier Garcia Vera
Fecha de defensa: 14/03/2008

35 **Título del trabajo:** Diseño e implementación de un laboratorio remoto de robots móviles
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Alejandro Sanchez Ortiz
Fecha de defensa: 2008

36 **Título del trabajo:** Exploración cooperativa con robots móviles manteniendo una formación en Matlab
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Alumno/a: Francisco Blanes Gomez
Fecha de defensa: 2008

37 **Título del trabajo:** Exploración multi-robot integrada
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Miguel Juliá Cristobal
Fecha de defensa: 2008

38 **Título del trabajo:** Construcción de un mapa topológico del entorno para navegación de un robot móvil, usando técnicas de apariencia visual
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Jose Luis Aznar Gomis
Fecha de defensa: 13/11/2007

39 **Título del trabajo:** Modelado, análsis y simulación de un sistema de transferencia de líquidos ente depósitos con pérdidas de calor
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Pedro Arroyo Beltrí
Fecha de defensa: 15/10/2007

40 **Título del trabajo:** Diseño de un sistema de gestión de accesos y suministro de bolas de un campo de Golf
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Oscar Mas Perez
Fecha de defensa: 25/09/2007

41 **Título del trabajo:** Estimación del movimiento a partir de la información recogida por un par estéreo
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Javier T. Sogorb Purkiss
Fecha de defensa: 19/09/2007

42 **Título del trabajo:** Desarrollo de un regulador difuso para navegación de robots móviles mediante visión artificial
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Noe Andres Marco
Fecha de defensa: 17/01/2007

43 **Título del trabajo:** Detección y descripción de caracteristicas visuales para la asociacion de datos en SLAM cooperativo
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Monica Ballesta Galdeano
Fecha de defensa: 2007

44 **Título del trabajo:** Repotenciación de un parque eólico desde 24 MW hasta 50 MW de potencia
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Hector Sanchez García
Fecha de defensa: 20/10/2006

45 **Título del trabajo:** RECONOCIMIENTO Y BÚSQUEDA SELECTIVA DE OBJETOS EN ENTORNOS NO ESTRUCTURADOS MEDIANTE APARIENCIA MULTICANAL Y MULTIESCALA
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad / Escuela: Escuela Politécnica Superior de Elche
Alumno/a: María Asunción Vicente Ripoll
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE POR UNANIMIDAD

Fecha de defensa: 28/06/2006
Mención de calidad: Si

46 **Título del trabajo:** Diseño y realización de un módulo de navegaicón para el robot B21R
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: David Gonzalez Caro
Fecha de defensa: 09/02/2006

47 **Título del trabajo:** Control visual de sistemas
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Otoniel Lopez Granado
Fecha de defensa: 2006

48 **Título del trabajo:** Control de un brazo robot de 2 GDL accionado neumáticamente
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Monica Ballesta Galdeano
Fecha de defensa: 12/12/2005

49 **Título del trabajo:** Seguimiento de robots mediante visión artificial. Aplicación al mantenimiento de formaciones basada en comportamientos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Miguel Juliá Cristobal
Fecha de defensa: 12/12/2005

50 **Título del trabajo:** Diseño e implementación de un sistema de comunicación y monitorización para un equipo de robots móviles basado en tecnología distribuida CORBA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Luis Riera Sánchez
Fecha de defensa: 04/11/2005

51 **Título del trabajo:** Creación de imágenes sintéticas por un par estereoscópico
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Pablo Lucas Alos
Fecha de defensa: 10/06/2005

52 **Título del trabajo:** APRENDIZAJE MEDIANTE ÁRBOLES DE DECISIÓN PARA LA SÍNTESIS DE AGARRES ROBÓTICOS
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Rafael Aracil Santonja
Tipo de entidad: Universidad

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández
Facultad / Escuela: Escuela Politécnica Superior de Elche
Alumno/a: Cesar Fernández Peris
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE POR UNANIMIDAD
Fecha de defensa: 2005
Mención de calidad: Si

53 Título del trabajo: Control Visual de Robots
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Jose Gaspar Cano Esquibel
Fecha de defensa: 2005

54 Título del trabajo: Control de un robot articular en un entorno parcialmente estructurado mediante un sensor de esfuerzos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Alejandro Filgueira Claramount
Fecha de defensa: 02/12/2004

55 Título del trabajo: Sistemas de inspección de defectos superficiales en envases de vidrio mediante visión artificial
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Juan José Vicente Hidalgo
Fecha de defensa: 24/11/2004

56 Título del trabajo: TÉCNICAS AVANZADAS PARA EL CONTROL VISUAL DE ROBOTS BASADAS EN CARACTERÍSTICAS DE LA IMAGEN. APLICACIÓN A LA SOLUCIÓN DE POSIBLES SINGULARIDADES
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Rafael Aracil Santonja
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad / Escuela: Escuela Politécnica Superior de Elche Año: 2004 (SOBRESALIENTE CUM-LAUDE POR UNANIMIDAD)
Alumno/a: Nicolas García Aracil
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE POR UNANIMIDAD
Fecha de defensa: 2004

57 Título del trabajo: Localización y creación de mapas visuales en robótica móvil
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Arturo Gil Aparicio
Fecha de defensa: 2004

58 **Título del trabajo:** Navegación visual de robots móviles
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Luis Paya Castello
Fecha de defensa: 2004

59 **Título del trabajo:** Desarrollo de una herramienta de diseño algebráico de controladores digitales
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Javier López de Merlo
Fecha de defensa: 29/07/2003

60 **Título del trabajo:** CONTROL BILATERAL POR CONVERGENCIA DE ESTADOS DE SISTEMAS TELEOPERADOS CON RETARDOS EN LA TRANSMISIÓN
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Rafael Aracil Santonja
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad / Escuela: Escuela Politécnica Superior de Elche Año: 2003 (SOBRESALIENTE CUM-LAUDE POR UNANIMIDAD)
Alumno/a: José Mª Azorín Poveda
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE POR UNANIMIDAD
Fecha de defensa: 2003
Mención de calidad: Si

61 **Título del trabajo:** Estudio, diseño y fabricación de un sistema eléctrico para el control de un robor de 6 gdl
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Jaime Latour Alcantud
Fecha de defensa: 17/12/2002

62 **Título del trabajo:** Diseño de una arquitectura abierta de control para un sistema de 3 GDL accionado eléctriamente
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Arturo Gil Aparicio
Fecha de defensa: 30/09/2002

63 **Título del trabajo:** TÉCNICAS DE PROCESAMIENTO DE LENGUAJE NATURAL PARA LA TELEOPERACIÓN DE ROBOTS
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Rafael Aracil Santonja
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad / Escuela: Escuela Politécnica Superior de Elche Año: 2002 (SOBRESALIENTE CUM-LAUDE POR UNANIMIDAD)
Alumno/a: Ramon Ñeco Garcia
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE CUM LAUDE POR UNANIMIDAD

Fecha de defensa: 2002
Mención de calidad: Si

64 **Título del trabajo:** Sensado de humedad en teledetección: estudio de elementos radiantes
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Ernesto Avila Serrano
Fecha de defensa: 2002

65 **Título del trabajo:** Tracking visual de robots mediante el estudio de posición y orientación
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Carlos Perez Vidal
Fecha de defensa: 2002

66 **Título del trabajo:** Clasificacion de situaciones de contacto en tareas de ensamblaje mediante mapas autoorganizados en función de los esfuerzos y momentos detectados en movimientos finos con robots
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Sergio Valero Verdú
Fecha de defensa: 2001

67 **Título del trabajo:** Reconocimiento de objetos 3D mediante invariantes proyectivos
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Asunción Vicente Ripoll
Fecha de defensa: 2001

68 **Título del trabajo:** Redes de comunicación avanzadas
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Salvador Alcaraz Carrasco
Fecha de defensa: 2001

69 **Título del trabajo:** Arquitecturas jerárquicas RCS para la representación de operaciones de ensamblaje robotizadas
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Santiago Gallego Amores
Fecha de defensa: 2000

70 **Título del trabajo:** Entorno de sikmulación para el estudio de técnicas de aprendizaje automático en robótica
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Jose Daniel Herrera Gomariz

Fecha de defensa: 2000

71 **Título del trabajo:** Interfaz háptica para la detección de esfuerzos en prototipos virtuales
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: José María Sabater Navarro
Fecha de defensa: 2000

72 **Título del trabajo:** Sistemas de control bilateral con retardos en la comunicación
Tipo de proyecto: Trabajo conducente a obtención de DEA
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Jose Maria Azorin Poveda
Fecha de defensa: 2000

73 **Título del trabajo:** Algoritmos de registro posicional para imágenes bidimensionales con precisión subpixel
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Carlos Fernández Conde
Fecha de defensa: 1996

74 **Título del trabajo:** Incremento de resolución en señales muetreadas uni y bidimensionales, mediante diferentes sistemas de interpolación
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Rafael Sevilla Serrano
Fecha de defensa: 1996

Cursos y seminarios impartidos orientados a la formación docente universitaria

Tipo de evento: Jornada
Nombre del evento: 2015 - Año Internacional de la Luz: La luz y sus tecnologías asociadas
Entidad organizadora: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Horas impartidas: 0,75
Fecha de impartición: 07/04/2015

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

1 **Oscar Reinoso García; Luis Miguel Jiménez García; Luis Payá Castelló; Arturo Gil Aparicio; Adrián Peidró Vidal.** pp. 1 - 102. Universidad Miguel Hernandez de Elche. 2018. Disponible en Internet en: <http://editorial.edu.umh.es/2018/10/08/matlab-conceptos-basicos-y-descripcion-grafica/>. ISBN 978-84-16024-52-0
Nombre del material: MATLAB: conceptos básicos y descripción gráfica
Fecha de elaboración: 2018
Tipo de soporte: Libro

2 **Luis Payá Castelló; Arturo Gil Aparicio; Adrián Peidró Vidal; Luis Miguel Jiménez García; Oscar Reinoso García.** pp. 1 - 103. Universidad Miguel Hernández de Elche. 2018. Disponible en Internet en: <http://editorial.edu.umh.es/2018/10/08/uso-de-matlab-en-robotica-y-vision-por-computador/>. ISBN 978-84-16024-53-7
Nombre del material: Uso de MATLAB en robótica y visión por computador
Fecha de elaboración: 2018
Tipo de soporte: Libro

3 **Oscar Reinoso García; Adrián Peidró Vidal; Arturo Gil Aparicio.** pp. 1 - 127. Universidad Miguel Hernández de Elche. 2017. ISBN 9788416024483
Nombre del material: Prácticas de Sistemas de Control - Continuos y Discretos
Fecha de elaboración: 2017
Tipo de soporte: Libro

4 **Oscar Reinoso García; Arturo Gil Aparicio.** Universidad Miguel Hernández. 2014. ISBN 9788416024148
Nombre del material: Problemas resueltos de Sistemas de Control
Fecha de elaboración: 2014
Tipo de soporte: Libro

5 **David Ubeda Gonzalez; Arturo Gil Aparicio; Oscar Reinoso García; Luis Miguel Jiménez García.** ECU. 2010.
Nombre del material: Iniciación a las centralitas telefónicas con Asterisk
Fecha de elaboración: 2010
Tipo de soporte: Libro

6 **Oscar Reinoso García; José María Sebastián y Zúñiga; Fernando Torres Medina; Rafael Aracil Santonja.** McGraw-Hill. 2004. ISBN 84-481-4204-7
Nombre del material: Control de Sistemas Discretos. Problemas Resueltos
Fecha de elaboración: 2004
Tipo de soporte: Libro

7 **Ramon Ñeco García; Oscar Reinoso García; Nicolas García Aracil; Rafael Aracil Santonja.** ECU. 2003. ISBN 84-8454-305-6
Nombre del material: Apuntes de Sistemas de Control
Fecha de elaboración: 2003
Tipo de soporte: Libro

8 **Oscar Reinoso García; Luis Miguel Jiménez García; César Fernández Peris; Ramón Ñeco García.** Limencop. 2000. ISBN 84-930187-1-6
Nombre del material: Fundamentos de Informática (2ª Edicion)
Fecha de elaboración: 2000
Tipo de soporte: Libro

9 **Luis Miguel Jiménez García; Rafael Puerto Manchón; Oscar Reinoso García.** Limencop. 2000. ISBN 84-95315513
Nombre del material: Sistemas Informáticos de Tiempo Real
Fecha de elaboración: 2000
Tipo de soporte: Libro

10 **Oscar Reinoso García; Luis Miguel Jiménez García; César Fernández Peris.** Limencop. 1998. ISBN 84-930187-1-6
Nombre del material: FUNDAMENTOS DE INFORMÁTICA

Fecha de elaboración: 1998
Tipo de soporte: Libro

Participación en proyectos de innovación docente

1 **Título del proyecto:** PLAN DIVULGA UMH 2018: Jornada Divulgación Científica "Dexterous manipulation and Human-robot interaction for the factory of the future
Tipo de participación: Coordinador
Nombre del investigador/a principal (IP): Oscar Reinoso García
Entidad financiadora: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 2018 - 2018

2 **Título del proyecto:** Creación de una librería Matlab para robots manipuladores y digitalización de la documentación para la mejora de las prácticas docentes de laboratorio
Tipo de participación: Miembro de equipo
Nombre del investigador/a principal (IP): Arturo Gil Aparicio
Entidad financiadora: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 01/01/2013 - 31/12/2013

3 **Título del proyecto:** Red de Educación con Nuevas Tecnologías en Automatica
Tipo de participación: Investigador principal
Nombre del investigador/a principal (IP): Oscar Reinoso García
Nº de participantes: 4
Importe concedido: 12.000 €
Entidad financiadora: Comisión Interministerial de Ciencia y Tecnología **Tipo de entidad:** Ministerio de Ciencia e Innovación
Fecha de inicio-fin: 01/02/2011 - 31/01/2013

4 **Título del proyecto:** Creación de un conjunto de cuestionarios de auto?Evaluación para la asignatura "Control de Robots y Sistemas Sensoriales"
Tipo de participación: Miembro de equipo
Nombre del investigador/a principal (IP): Arturo Gil Aparicio
Entidad financiadora: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 01/01/2011 - 31/12/2011

5 **Título del proyecto:** Laboratorio remoto de prácticas de robótica a través de internet
Tipo de participación: Miembro de equipo
Nombre del investigador/a principal (IP): Luis Paya Castello
Nº de participantes: 6
Importe concedido: 2.400 €
Entidad financiadora: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 01/09/2010 - 31/12/2010

6 **Título del proyecto:** Proyecto AutomatLabs. Red Interuniversitaria de investigación para la innovación docente en Automática mediante laboratorios virtuales y remotos
Tipo de participación: Miembro de equipo
Fecha de inicio-fin: 01/10/2007 - 01/10/2010

7 Título del proyecto: E-AUTOMATICA: Red de educación con Nuevas Tecnologías en Automatica. DPI2008-04235-E/DPI
Tipo de participación: Investigador principal
Nombre del investigador/a principal (IP): Oscar Reinoso García
Nº de participantes: 5
Importe concedido: 12.000 €
Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación. Investigación **Tipo de entidad:** Ministerio
Fecha de inicio-fin: 01/03/2009 - 01/03/2010

8 Título del proyecto: Integración de un servomotor de corriente continua en un laboratorio remoto de control: Practicas remotas a través de internet
Tipo de participación: Investigador principal
Nombre del investigador/a principal (IP): Oscar Reinoso García
Nº de participantes: 6
Importe concedido: 4.000 €
Entidad financiadora: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 01/02/2009 - 31/01/2010

9 Título del proyecto: Red e-AUTOMATICA. DPI2006-27217-E
Tipo de participación: Miembro de equipo
Nombre del investigador/a principal (IP): Fernando Torres Medina
Nº de participantes: 12
Importe concedido: 24.000 €
Entidad financiadora: Comisión Interministerial de Ciencia y Tecnología **Tipo de entidad:** Ministerio de Educación y Ciencia
Fecha de inicio-fin: 01/01/2007 - 31/12/2008

10 Título del proyecto: EDUC@: Red temática de educación en automática. DPI/2004-20970-E
Tipo de participación: Miembro de equipo
Nombre del investigador/a principal (IP): Fernando Torres Medina
Nº de participantes: 9
Importe concedido: 3.000 €
Entidad financiadora: Ministerio de ciencia y tecnología
Fecha de inicio-fin: 01/05/2005 - 01/05/2006

11 Título del proyecto: DocenWeb: Red Tematica de Docencia en Control mediante Web DPI2002-11505-E
Tipo de participación: Miembro de equipo
Nombre del investigador/a principal (IP): Fernando Torres Medina
Nº de participantes: 10
Importe concedido: 9.000 €
Entidad financiadora: MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA
Fecha de inicio-fin: 12/09/2003 - 11/09/2004

Experiencia científica y tecnológica

Actividad científica o tecnológica

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

1 Nombre del proyecto: Hacia una mayor integración de robots inteligentes en la sociedad: Navegar, Reconocer y Manipular - PROMETEO/2021/075
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Reinoso García
Nº de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s:
Generalitat Valenciana **Tipo de entidad:** Generalitat Valenciana

Fecha de inicio-fin: 01/01/2021 - 31/12/2024
Cuantía total: 588.353,01 €

2 Nombre del proyecto: Robots híbridos y reconstrucción multisensorial para aplicaciones en estructuras reticulares (HYREBOT) - PID2020-116418RB-100
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Reinoso Garcia 1; Paya Castello
Nº de investigadores/as: 7
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de entidad:** Ministerio

Fecha de inicio-fin: 01/10/2021 - 30/09/2024
Cuantía total: 140.965 €

3 Nombre del proyecto: Agente de Innovaciópn - Centro I3E
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Reinoso Garcia
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
Agencia Valenciana de Innovación **Tipo de entidad:** Agencia Estatal

Fecha de inicio-fin: 01/01/2021 - 30/09/2023
Cuantía total: 166.300 €

4 Nombre del proyecto: Planificación de movimientos robóticos en estructuras metálicas
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso Garcia; Adrian Peidro Vidal; José Mª Marin Lopez
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s:
Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad

Fecha de inicio-fin: 01/01/2021 - 31/12/2022
Cuantía total: 5.500 €

5 Nombre del proyecto: AYUDAS DIFUSION DE LA CIENCIA 2020
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso Garcia
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad

Fecha de inicio-fin: 01/01/2020 - 31/12/2021
Cuantía total: 1.000 €

6 Nombre del proyecto: Estancias de Personal Investigador Doctor en Empresas de la Comunidad Valenciana
Entidad de realización: Seethrough S.L. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso Garcia
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
Direccio General de Ciencia i Investigacio **Tipo de entidad:** Generalitat Valenciana
Ciudad entidad financiadora: Comunidad Valenciana, España

Fecha de inicio-fin: 01/01/2020 - 31/12/2021
Cuantía total: 40.000 €

7 Nombre del proyecto: Laboratorio de prácticas remotas con robots paralelos
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Peidro Vidal 1
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:
Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad

Fecha de inicio-fin: 01/10/2020 - 30/09/2021
Cuantía total: 1.400 €

8 Nombre del proyecto: CREACIÓN DE MODELOS JERÁRQUICOS Y LOCALIZACIÓN ROBUSTA DE ROBOTS MÓVILES EN ENTORNOS SOCIALES
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Paya Castello
Nº de investigadores/as: 4
Fecha de inicio-fin: 01/01/2019 - 31/12/2020 **Duración:** 2 años

Cuantía total: 40.000 €

9 Nombre del proyecto: Prueba de CONCEPTO 'Robot móvil desplazable en un plano
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso Garcia; Luis Paya Castello; Luis M. Jimenez Garcia; Jose Mª Marin Lopez; Monica Ballesta Galdeano; Adrian Peidro Vidal
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:
Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad

Fecha de inicio-fin: 01/09/2020 - 31/03/2020
Cuantía total: 10.000 €

10 Nombre del proyecto: CREACIÓN DE MAPAS MEDIANTE MÉTODOS DE APARIENCIA VISUAL PARA LA NAVEGACIÓN DE ROBOTS
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso García; Luis Payá Castelló
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:
Comisión Interministerial de Ciencia y Tecnología **Tipo de entidad:** Ministerio de Economía y Competitividad
Ciudad entidad financiadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Tipo de participación: Investigador principal
Nombre del programa: CICYT - Ministerio de Economía y Competitividad
Cód. según financiadora: DPI2016-78361-R
Fecha de inicio-fin: 01/01/2017 - 31/12/2019
Cuantía total: 135.000 €
Régimen de dedicación: Tiempo completo

11 Nombre del proyecto: PaRoLa – Parallel Robotics Laboratory
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso Garcia; Adrian Peidro Vidal; José Mª Marín
Nº de investigadores/as: 3
Fecha de inicio-fin: 01/01/2014 - 31/12/2018

12 Nombre del proyecto: NAVEGACION DE ROBOTS EN ENTORNOS DINAMICOS MEDIANTE MAPAS COMPACTOS CON INFORMACION VISUAL DE APARIENCIA GLOBAL DPI2013-41557-P
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso García; Arturo Gil Aparicio
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s:
CICYT – MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD

Nombre del programa: CICYT - Ministerio de Economía y Competitividad
Cód. según financiadora: DPI2013-41557-P

Fecha de inicio-fin: 01/01/2014 - 31/05/2017 **Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cuantía total: 85.000 €
Régimen de dedicación: Tiempo completo

13 Nombre del proyecto: Programa Gerónimo Forteza
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso Garcia
Nº de investigadores/as: 1
Cód. según financiadora: FPA/2013/A/040
Fecha de inicio-fin: 01/01/2013 - 31/12/2013
Cuantía total: 9.300 €

14 Nombre del proyecto: EXPLORACION INTEGRADA DE ENTORNOS MEDIANTE ROBOTS COOPERATIVOS PARA LA CREACION DE MAPAS 3D VISUALES Y TOPOLÓGICOS QUE PUEDAN SER USADOS EN NAVEGACIÓN CON 6 GRADOS DE LIBERTAD DPI2010-15308
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
CICYT –MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACIÓN

Fecha de inicio-fin: 01/01/2011 - 31/12/2013 **Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cuantía total: 166.980 €

15 Nombre del proyecto: RED DE EDUCACIÓN CON NUEVAS TECNOLOGÍAS EN AUTOMÁTICA DPI2010-11055-E(Subprograma DPI)
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de entidad:** CICYT
Ciudad entidad financiadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Fecha de inicio-fin: 01/02/2011 - 31/01/2013 **Duración:** 2 años - 2 días
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cuantía total: 12.000 €

16 Nombre del proyecto: PROYECTO DE INNOVACIÓN DOCENTE: LABORATORIO REMOTO DE PRÁCTICAS DE ROBÓTICA A TRAVÉS DE INTERNET Acciones de Innovación Docente UMH 2010
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS PAYÁ CASTELLÓ
Entidad/es financiadora/s:
Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad financiadora: Elche, Comunidad Valenciana, España

Fecha de inicio-fin: 01/09/2010 - 01/09/2011 **Duración:** 1 año
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cuantía total: 2.400 €

17 **Nombre del proyecto:** PROGRAMA GERONIMO FORTEZA FPA/2010/054
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso Garcia
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
Generalitat Valenciana **Tipo de entidad:** GV
Ciudad entidad financiadora: Valencia, Comunidad Valenciana, España

Fecha de inicio-fin: 01/01/2010 - 31/12/2010 **Duración:** 11 meses - 30 días
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cuantía total: 9.300 €

18 **Nombre del proyecto:** SISTEMAS DE PERCEPCIÓN VISUAL MOVIL Y COOPERATIVO COMO SOPORTE PARA LA REALIZACIÓN DE TAREAS CON REDES DE ROBOTS DPI2007-61107
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
CICYT - Ministerio de Educación y Ciencia

Fecha de inicio-fin: 01/10/2007 - 30/09/2010 **Duración:** 2 años - 11 meses - 29 días
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cuantía total: 227.722 €

19 **Nombre del proyecto:** GRUPO DE AUTOMATIZACIÓN, ROBÓTICA Y VISIÓN POR COMPUTADOR ARVIV/2007/048 (Consellería de Empresa, Universidad y Ciencia)
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
Generalitat Valenciana **Tipo de entidad:** GV
Ciudad entidad financiadora: Valencia, Comunidad Valenciana, España

Fecha de inicio-fin: 01/01/2007 - 30/09/2010 **Duración:** 11 meses - 30 días
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cuantía total: 11.000 €

20 **Nombre del proyecto:** E-AUTOMATICA: Red de Educación con Nuevas Tecnologías en Automática DPI2008-04235-E/DPI
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de entidad:** Universidades
Ciudad entidad financiadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Fecha de inicio-fin: 01/03/2009 - 01/03/2010 **Duración:** 1 año
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cuantía total: 12.000 €

21 **Nombre del proyecto:** PROYECTO DE INNOVACIÓN DOCENTE: INTEGRACIÓN DE UN SERVOMOTOR DE CORRIENTE CONTINUA EN UN LABORATORIO REMOTO DE CONTROL: PRÁCTICAS REMOTAS A TRAVÉS DE INTERNET Acciones de Innovación Docente UMH 2008-09
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad financiadora: Elche, Comunidad Valenciana, España

Fecha de inicio-fin: 01/09/2008 - 31/08/2009 **Duración:** 1 año
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cuantía total: 4.000 €

22 **Nombre del proyecto:** RED e-AUTOMATICA DPI2006-27217-E
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando Torres Medina
Entidad/es financiadora/s:
CICYT - Ministerio de Educación y Ciencia

Fecha de inicio-fin: 01/01/2007 - 31/12/2008 **Duración:** 1 año
Entidad/es participante/s: UA- UPM- UNED- ULEON- UAL- UMH
Cuantía total: 24.000 €

23 **Nombre del proyecto:** RED VISION III DPI2006-28347-E
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José María Sebastián y Zúñiga
Entidad/es financiadora/s:
CICYT - Ministerio de Educación y Ciencia

Fecha de inicio-fin: 13/05/2007 - 12/05/2008 **Duración:** 11 meses - 30 días
Entidad/es participante/s: UA- UPM- UPC-UNED-UMA- UMH -...
Cuantía total: 12.000 €

24 **Nombre del proyecto:** ROBOT POWERBOT CON SISTEMA OMNIDIRECCIONAL AINF/2007/009 (DIRECCION GENERAL DE INVESTIGACION Y TRANSFERENCIA TECNOLÓGICA)
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
Generalitat Valenciana **Tipo de entidad:** GV
Ciudad entidad financiadora: Valencia, Comunidad Valenciana, España

Fecha de inicio-fin: 01/01/2007 - 31/12/2007 **Duración:** 11 meses - 30 días
Entidad/es participante/s: UMH - UA - UPM
Cuantía total: 48.750 €

25 **Nombre del proyecto:** ROBOTS COOPERATIVOS PARA LA VIGILANCIA E INSPECCIÓN DE EDIFICIOS E INSTALACIONES INDUSTRIALES FUNDACIÓN QUORUM: PARQUE CIENTÍFICO Y EMPRESARIAL DE LA UNIVERSIDAD MIGUEL HERNÁNDEZ PCT-G54016977-2005
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Educación y Ciencia Secretaría de Estado de Universidades e Investigación

Fecha de inicio-fin: 01/01/2005 - 31/12/2007 **Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche

Cuantía total: 137.658 €

26 **Nombre del proyecto:** HERRAMIENTAS DE TELEOPERACIÓN COLABORATIVA. APLICACIÓN AL CONTROL COOPERATIVO DE ROBOTS. DPI2004-07433-C02-01
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA
Ciudad entidad financiadora: España

Fecha de inicio-fin: 13/12/2004 - 13/12/2007
Entidad/es participante/s: UMH-UPM
Cuantía total: 89.125 €

27 **Nombre del proyecto:** LOCALIZACIÓN Y EXPLORACIÓN MEDIANTE ROBOTS COOPERATIVOS E INFORMACIÓN MULTISENSORIAL (CONSELLEM2.06X)
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
Generalitat Valenciana Consellería de Empresa

Generalitat Valenciana **Tipo de entidad:** Consejería de Empresa, Universidad y Ciencia
Ciudad entidad financiadora: Valencia, Comunidad Valenciana, España

Fecha de inicio-fin: 01/01/2006 - 31/12/2006 **Duración:** 11 meses - 30 días
Entidad/es participante/s: UMH-UA
Cuantía total: 24.000 €

28 **Nombre del proyecto:** EDUC@: RED TEMÁTICA DE EDUCACIÓN EN AUTOMÁTICA DPI/2004-20970-E
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGÍA

Fecha de inicio-fin: 01/05/2005 - 01/05/2006 **Duración:** 1 año
Entidad/es participante/s: (Hasta 9 Universidades); UA-UMH-UPM
Cuantía total: 3.000 €

29 **Nombre del proyecto:** XXVI JORNADAS DE AUTOMÁTICA DPI2004-21079-E
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Educación y Ciencia Subdirección General de Proyectos de Investigación

Fecha de inicio-fin: 01/05/2005 - 01/05/2006 **Duración:** 1 año
Entidad/es participante/s: UMH-UA
Cuantía total: 9.000 €

30 **Nombre del proyecto:** RED VISION II DPI2004-20262-E
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José María Sebastián y Zúñiga
Entidad/es financiadora/s:
CICYT - Ministerio de Educación y Ciencia

Fecha de inicio-fin: 01/03/2005 - 28/02/2006 **Duración:** 11 meses - 27 días

Entidad/es participante/s: UA- UPM- UPC-UNED-UMA- UMH -...
Cuantía total: 12.000 €

31 **Nombre del proyecto:** SISTEMA DE INTERFAZ VIRTUAL INFRAESTRUCTURA05/053
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Entidad/es financiadora/s:
Generalitat Valenciana **Tipo de entidad:** GV
Ciudad entidad financiadora: Valencia, Comunidad Valenciana, España

Fecha de inicio-fin: 01/01/2005 - 31/12/2005 **Duración:** 11 meses - 30 días
Entidad/es participante/s: UA-UMH
Cuantía total: 83.400 €

32 **Nombre del proyecto:** ESTUDIO Y ANÁLISIS DE CORTE CON DISCO MEDIANTE MONITORIZACIÓN DEL PROCESO EN PIEDRA NATURAL. IIARC0/2004/273
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA Proyectos de I+D+I en cooperación entre al menos dos entidades diferentes

Fecha de inicio-fin: 01/01/2004 - 31/12/2005 **Duración:** 1 año - 11 meses - 30 días
Entidad/es participante/s: UMH-AIDICO
Cuantía total: 9.334 €

33 **Nombre del proyecto:** RED VALENCIANA DE INVESTIGACIÓN EN ROBÓTICA (REVIRO)
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): MARTÍN MELLADO ARTECHE
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA Proyectos de I+D+I en cooperación entre al menos dos entidades diferentes

Fecha de inicio-fin: 01/01/2004 - 31/12/2004 **Duración:** 11 meses - 30 días
Entidad/es participante/s: UPV-UA-UJI-UMH-UV
Cuantía total: 8.888 €

34 **Nombre del proyecto:** MODELADO DE ESPACIOS VIRTUALES PARA ENTRENAMIENTO DE SISTEMAS TELEOPERADOS EN ENTORNOS DINÁMICOS. DPI2001-3827-C02-02
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
DESARROLLO E INNOVACIÓN TECNOLÓGICA 2000-2003

MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGÍA. PROGRAMA NACIONAL DEL PLAN NACIONAL DE INVESTIGACIÓN CIENTÍFICA

Fecha de inicio-fin: 28/12/2001 - 27/12/2004
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche; Universidad Politécnica de Madrid
Cuantía total: 34.558 €

35 **Nombre del proyecto:** DOCENWEB: RED TEMÁTICA DE DOCENCIA EN CONTROL MEDIANTE WEB DPI/2002-11505-E
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): FERNANDO TORRES MEDINA
Nº de investigadores/as: 10
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGÍA

Fecha de inicio-fin: 12/09/2003 - 11/09/2004

Entidad/es participante/s: UA-UMH-UPM; etc.
Cuantía total: 9.000 €

36 **Nombre del proyecto:** RED VISION DPI2002-10630-E
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José María Sebastián y Zúñiga
Entidad/es financiadora/s:
CICYT - Ministerio de Educación y Ciencia

Fecha de inicio-fin: 10/04/2003 - 09/04/2004 **Duración:** 11 meses - 29 días
Entidad/es participante/s: UA- UPM- UPC-UNED-UMA- UMH -...
Cuantía total: 12.000 €

37 **Nombre del proyecto:** RAMI-AUTOMATIZACIÓN DE TAREAS COMPLEJAS EN ROBÓTICA MÓVIL MEDIANTE SISTEMAS INTELIGENTES CTIDIA/2002/3
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): OSCAR REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA OFICINA DE CIENCIA Y TECNOLOGÍA

Fecha de inicio-fin: 01/01/2002 - 31/12/2003
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cuantía total: 28.300 €

38 **Nombre del proyecto:** "AYILTH: Area Yield Improvement in the fabrication of Leather, enhancing leather characteristics and diminishing environmental impact" WorkPackage 2: Development of specific equipment to carry out multidirectional treatments in leather pieces
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Mª José Frutos
Entidad/es financiadora/s:
GROWTH-CRAFT-1999-70460. Contract: G1ST-CT-2001-50063

Fecha de inicio-fin: 01/08/2001 - 31/07/2003 **Duración:** 1 año - 11 meses - 30 días
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández Curtidos Mare Nostrum Pittards Cartigliano Instituto Tecnológico del Curtido
Cuantía total: 100.000 €

39 **Nombre del proyecto:** CONTROL Y TELEOPERACIÓN DE ROBOTS CON INFORMACIÓN SENSORIAL
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José María Sebastián y Zúñiga
Entidad/es financiadora/s:
2001

2002 - AECI

PROGRAMA DE COOPERACIÓN CIENTÍFICA CON IBEROAMÉRICA 2000

Fecha de inicio-fin: 01/01/2000 - 31/12/2002 **Duración:** 2 años - 11 meses
Entidad/es participante/s: Instituto de Automática de la Universidad Nacional de San Juan; Universidad Miguel Hernández de Elche; Universidad Politécnica de Madrid
Cuantía total: 6.010 €

40 **Nombre del proyecto:** "Unidad de Robótica Doméstica"
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Óscar REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:

Universidad Miguel Hernández – Fondos FEDER nacionales 2000-2002 UMHE00-23-010

Fecha de inicio-fin: 01/01/2000 - 31/12/2002 **Duración:** 2 años - 11 meses
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández.
Cuantía total: 15.000.000 €

41 Nombre del proyecto: "Unidad de Tecnología de Fabricación Avanzada"
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Óscar REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
Universidad Miguel Hernández – Fondos FEDER nacionales 2000-2002 UMHE00-23-009

Fecha de inicio-fin: 01/01/2000 - 31/12/2002 **Duración:** 2 años - 11 meses
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández.
Cuantía total: 35.600.000 €

42 Nombre del proyecto: "Plataforma de Investigación en Navegación Autónoma"
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
AJUDES PER A LA DOTACIÓ

MILLORA I RENOVACIÓ D'INFRAESTRUCTURES. GENERALITAT VALENCIANAINF01-11

Fecha de inicio-fin: 01/09/2001 - 30/08/2002
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante; Universidad Miguel Hernández de Elche; UPV
Cuantía total: 8.000.000 €

43 Nombre del proyecto: "Robot Trepador para mantenimiento de Palmerales y Estructuras Cilíndricas Alargadas" 1FD-1997-1338
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Óscar REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio De Ciencia Y Tecnología Proyectos para el fomento de la I+D y la innovación cofinanciados con fondos Feder

Fecha de inicio-fin: 01/01/2000 - 31/12/2001 **Duración:** 1 año - 11 meses
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández.
Cuantía total: 30.537.000 €

44 Nombre del proyecto: Red Temática " TAVARCA: Técnicas Avanzadas de Visión Artificial para Aplicaciones Industriales" XT01-14
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando TORRES MEDINA
Entidad/es financiadora/s:
AYUDAS PARA EL FOMENTO DE LA INVESTIGACIÓN CIENTÍFICA Y EL DESARROLLO TECNOLÓGICO GENERALITAT VALENCIANA

Fecha de inicio-fin: 01/07/2001 - 30/11/2001 **Duración:** 1902 años
Entidad/es participante/s: Universidad de Alicante; Universidad Miguel Hernández de Elche; UPV
Cuantía total: 300.000 €

45 **Nombre del proyecto:** "Sistemas de Control Supervisado en Teleoperación. Aplicaciones con Aprendizaje de Tareas en Entornos Robotizados."
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso García; Rafael Aracil Santonja
Entidad/es financiadora/s:
CICYT dentro del Programa Nacional de Investigación TAP98-1083-C02-01

Fecha de inicio-fin: 01/12/1998 - 30/11/2001 **Duración:** 2 años - 11 meses
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández - DISAM Escuela Politécnica Superior de Ingenieros Industriales de Madrid.
Cuantía total: 20.746.000 €

46 **Nombre del proyecto:** "Célula Flexible de Fabricación Automatizada"
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando TORRES MEDINA
Entidad/es financiadora/s:
AJUDES PER A LA DOTACIÓ

MILLORA I RENOVACIÓ D'INFRAESTRUCTURES. GENERALITAT VALENCIANAINF00-27

Fecha de inicio-fin: 01/01/2000 - 31/12/2000 **Duración:** 11 meses
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández - Universidad de Alicante
Cuantía total: 79.935 €

47 **Nombre del proyecto:** "Técnicas de Simulación para el Incremento de Resolución en Imágenes Digitales con Bordes Pronunciados"
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA Programa de projectes d'investigació i desenvolupament tecnologic GV-11-30

Fecha de inicio-fin: 01/01/1999 - 31/12/1999 **Duración:** 11 meses
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández
Cuantía total: 1.605.000 €

48 **Nombre del proyecto:** "Adquisición y Procesamiento de Imágenes 3D"
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar REINOSO GARCÍA
Entidad/es financiadora/s:
Universidad Miguel Hernández Fondos FEDER 1998-1999

Fecha de inicio-fin: 01/01/1998 - 31/12/1999 **Duración:** 1 año - 11 meses
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández
Cuantía total: 4.310.345 €

49 **Nombre del proyecto:** "Sistema de Desbarbado Automático para la Industria del Calzado"
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Rafael ARACIL SANTONJA
Entidad/es financiadora/s:
IMPIVA: Programa de Fomento de la Colaboración entre Centros de Investigación y Empresas IMTEFA-1998-81

Fecha de inicio-fin: 01/09/1998 - 31/08/1999 **Duración:** 1 año
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández INESCOP
Cuantía total: 8.400.000 €

50 Nombre del proyecto: "Ingeniería del sistema de revisión de documentos de valor en pliego mediante Visión Artificial"
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José María SEBASTIÁN y ZÚÑIGA
Entidad/es financiadora/s:
Proyecto Concertado Mº de Industria-CDTI Plan PAUTA 91-0275

Fecha de inicio-fin: 01/02/1991 - 31/12/1995 **Duración:** 4 años - 10 meses
Entidad/es participante/s: Fabrica Nacional de la Moneda y el Timbre (F.N.M.T.)

51 Nombre del proyecto: "Modelado tridimensional de entornos de trabajo no estructurado y dinámicos mediante visión artificial, para su integración con un planificador de trayectorias para robot"
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Rafael ARACIL SANTONJA
Entidad/es financiadora/s:
CICYT dentro del Programa Nacional de Investigación TAP92-0239-C04-01

Fecha de inicio-fin: 01/07/1992 - 30/06/1995 **Duración:** 3 años
Entidad/es participante/s: DISAM Escuela Politécnica Superior de Ingenieros Industriales de Madrid UNED Universidad Valladolid Universidad Complutense de Madrid
Cuantía total: 20.000.000 €

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

1 Nombre del proyecto: Desarrollo de algoritmos de detección y seguimiento de marcas visuales artificiales para la navegación de drones en tareas de inspección de grandes terrenos
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Arturo Gil Aparicio; Luis Miguel Jiménez García; Oscar Reinoso Garcia
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Entidad/es financiadora/s:
ABIONICA SOLUTIONS S.L. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Fecha de inicio: 12/11/2020 **Duración:** 5 meses
Cuantía total: 7.500 €

2 Nombre del proyecto: Aplicación de sistemas de visión artificial para el desarrollo de entornos de realidad aumentada y análisis estadístico de datos metrológicos
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso Garcia; Sergio Cebollada
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Entidad/es financiadora/s:

AUTOMATICA Y CONTROL NUMERICO, S.L.

Fecha de inicio: 15/06/2020 **Duración:** 6 meses

3 Nombre del proyecto: Addenda al Contrato de desarrollo de software tentre Universidad Miguel Hernandez de Elche y Pies Cuadrados Leather SL
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche
Tipo de entidad: Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso Garcia
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:
Pies Cuadrados Leather S.L.
Tipo de entidad: Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Comunidad Valenciana, España

Fecha de inicio: 01/07/2019 **Duración:** 7 meses
Cuantía total: 28.300 €

4 Nombre del proyecto: Convenio paras el desarrollo de una estancia de personal investigador universitario
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso Garcia
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Entidad/es financiadora/s:
SEETHROUGH S.L.
Tipo de entidad: Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Elche, Comunidad Valenciana, España

Fecha de inicio: 01/01/2019 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 40.000 €

5 Nombre del proyecto: Contrato de desarrollo de software entre la UMH y Pies Cuadrados Leather S.L. en el marco del programa de financiación de proyectos de investigación y desarrollo individuales CDTI
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso García
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Entidad/es financiadora/s:
Pies Cuadrados Leather S.L.
Tipo de entidad: Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Comunidad Valenciana, España

Fecha de inicio: 01/07/2018 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 62.360 €

6 Nombre del proyecto: Software development agreement beetwen Universidad Miguel Hernández de Elche and Q-Bot Limited
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso García
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:
Q-Bot Limited
Tipo de entidad: Entidad Empresarial

Fecha de inicio: 03/12/2015 **Duración:** 5 meses
Cuantía total: 5 €

7 Nombre del proyecto: "Contrato de licencia de patente 'Dispositivo para el control de sistemas solares térmicos en instalaciones de agua caliente sanitaria (ACS)'"
Grado de contribución: Contrato de licencia de patente
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Arturo Gil Aparicio
Entidad/es participante/s: U.M.H.
Entidad/es financiadora/s:
JOSE HERNANDEZ AMOROS

Fecha de inicio: 08/07/2014 **Duración:** 17 años - 6 meses - 8 días

8 Nombre del proyecto: "Proyecto SUPVERT (Vehículo autónomo aéreo para Inspección de Estructuras)"
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso García
Nº de investigadores/as: 7
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Entidad/es financiadora/s:
IXION INDUSTRY AND AEROSPACE S.L.

Fecha de inicio: 01/01/2013 **Duración:** 1 año - 6 meses - 30 días
Cuantía total: 9.500 €

9 Nombre del proyecto: "Proyecto iCOPILOT (Asistencia inteligente a la Conducción)"
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso García
Nº de investigadores/as: 7
Entidad/es participante/s: Universidad Miguel Hernández de Elche
Entidad/es financiadora/s:
IXION INDUSTRY AND AEROSPACE S.L.

Fecha de inicio: 01/01/2013 **Duración:** 1 año - 6 meses - 30 días
Cuantía total: 18.000 €

10 Nombre del proyecto: "Generación de criterios para el desarrollo de bases amortiguadoras aplicadas a pavimentos de césped artificial"
Grado de contribución: Contrato para Actividades de Apoyo Tecnológico
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso García
Entidad/es participante/s: U.M.H.
Entidad/es financiadora/s:
EURO GRAS 2002 S.L.

Fecha de inicio: 01/2008 **Duración:** 11 meses
Cuantía total: 9.000 €

11 Nombre del proyecto: "Análisis y construcción de un sistema mecánico para el ensayo de pavimentos deportivos según norma UNE 41958 IN"
Grado de contribución: Contrato para Actividades de Apoyo Tecnológico
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso García
Entidad/es participante/s: U.M.H.
Entidad/es financiadora/s:
Automática y Control Numérico A&CN

Fecha de inicio: 04/2007 **Duración:** 11 meses
Cuantía total: 9.500 €

12 **Nombre del proyecto:** "Desarrollo de un sistema de adquisición de datos para Ensayo de absorción de impactos y Ensayo de deformación según norma UNE 41958 IN"
Grado de contribución: Contrato para Actividades de Apoyo Tecnológico
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso García
Entidad/es participante/s: U.M.H.
Entidad/es financiadora/s:
Automática y Control Numérico A&CN

Fecha de inicio: 01/2007 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 18.000 €

13 **Nombre del proyecto:** "Instalación de seguimiento y filmación del picudo rojo"
Grado de contribución: Convenio de Colaboración
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso García
Entidad/es participante/s: U.M.H.
Entidad/es financiadora/s:
AYUNTAMIENTO DE ELCHE

Fecha de inicio: 04/2006 **Duración:** 1 año - 3 meses
Cuantía total: 14.000 €

14 **Nombre del proyecto:** "Evaluación del proyecto: Desarrollo de un sistema de Visión Artificial para control de calidad de latas de conserva"
Grado de contribución: Prestación de Servicios
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Oscar Reinoso García
Entidad/es participante/s: U.M.H.
Entidad/es financiadora/s:
AENOR

Fecha de inicio: 04/2005 **Duración:** 2 meses
Cuantía total: 770 €

15 **Nombre del proyecto:** "Diseño, programación y puesta a punto del sistema de control de una máquina de fabricar palets de cartón"
Grado de contribución: Convenio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás GARCÍA ARACIL
Entidad/es participante/s: S.A; TAMEGAR; U.M.H.
Entidad/es financiadora/s:
S.A.

TAMEGAR

Fecha de inicio: 01/2002 **Duración:** 9 meses
Cuantía total: 5.940 €

16 **Nombre del proyecto:** "Inspección del nivel de opacidad de los parabrisas"
Grado de contribución: Convenio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Mª SEBASTIÁN; ZÚÑIGA
Entidad/es participante/s: Cristalería Española, S.A.; DISAM
Entidad/es financiadora/s:
CRISTALERÍA ESPAÑOLA

S.A.

Fecha de inicio: 2001 **Duración:** 1675 años - 1 mes - 27 días

17 **Nombre del proyecto:** "Inspección de tonalidad en baldosas cerámicas serigráficas"
Grado de contribución: Convenio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Óscar REINOSO GARCÍA
Entidad/es participante/s: PROTOS DESARROLLO; S.A.
Entidad/es financiadora/s:
PROTOS DESARROLLO

S.A.

Fecha de inicio: 01/1997 **Duración:** 9 meses

18 **Nombre del proyecto:** "Sistema de Inspección de Defectos superficiales de cerámicas serigrafiadas"
Grado de contribución: Convenio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Gustavo JURADO CARMONA
Entidad/es participante/s: DISAM; PROTOS DESARROLLO, S.A.
Entidad/es financiadora/s:
PROTOS DESARROLLO

S.A.

Fecha de inicio: 1996 **Duración:** 1 año

19 **Nombre del proyecto:** "Sistema de Inspección de Defectos en diseño de cerámicas serigrafiadas"
Grado de contribución: Convenio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Gustavo JURADO CARMONA
Entidad/es participante/s: DISAM; PROTOS DESARROLLO, S.A.
Entidad/es financiadora/s:
PROTOS DESARROLLO

S.A.

Fecha de inicio: 1995 **Duración:** 1 año

20 **Nombre del proyecto:** "Sistema de control dimensional y detección de defectos en travers"
Grado de contribución: Convenio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Mª SEBASTIÁN; ZÚÑIGA
Entidad/es participante/s: Cristalería Española, S.A.; DISAM
Entidad/es financiadora/s:
CRISTALERÍA ESPAÑOLA

S.A.

Fecha de inicio: 01/04/1994 **Duración:** 7 meses - 29 días

21 **Nombre del proyecto:** "Inspección del soporte de sujección ('Embase') del espejo de los parabrisas"
Grado de contribución: Convenio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Mª SEBASTIÁN; ZÚÑIGA
Entidad/es participante/s: Cristalería Española, S.A.; DISAM
Entidad/es financiadora/s:
CRISTALERÍA ESPAÑOLA

S.A.

Fecha de inicio: 01/06/1993 **Duración:** 11 meses - 29 días

22 Nombre del proyecto: "Sistema de inspección de lunetas térmicas mediante Visión Artificial"
Grado de contribución: Convenio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Mª SEBASTIÁN; ZÚÑIGA
Entidad/es participante/s: Cristalería Española, S.A.; DISAM
Entidad/es financiadora/s:
CRISTALERÍA ESPAÑOLA

S.A.

Fecha de inicio: 01/09/1991 **Duración:** 1 año

23 Nombre del proyecto: "Sistema de control del sello y del borde de la serigrafía mediante Visión Artificial"
Grado de contribución: Convenio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Mª SEBASTIÁN; ZÚÑIGA
Entidad/es participante/s: Cristalería Española, S.A.; DISAM
Entidad/es financiadora/s:
CRISTALERÍA ESPAÑOLA

S.A.

Fecha de inicio: 01/07/1991 **Duración:** 11 meses - 29 días

Resultados

Propiedad industrial e intelectual

1 Título propiedad industrial registrada: Mecanismo de variación de la geometría de un vehículo de al menos dos ruedas
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtentores: Marín Lopez; Reinoso García; Peidró Vidal; Payá Castelló; Jiménez García
Entidad titular de derechos: Universidad Miguel Hernández de Elche
Nº de solicitud: P201930041
País de inscripción: España, Comunidad Valenciana
Fecha de concesión: 23/02/2021
Nº de patente: ES2774848B2

2 Título propiedad industrial registrada: Módulo Robótico y Robot Modular que comprende dicho módulo robótico.
Inventores/autores/obtentores: Oscar Reinoso Garcia; Arturo Gil Aparicio; José Mª Marin Lopez; David Ubeda; Monica Ballesta Galdeano; Adrian Peidro Vidal; Luis Payá Castelló; Luis Miguel Jiménez García
Entidad titular de derechos: Universidad Miguel Hernández de Elche
Nº de solicitud: P201730564
País de inscripción: España, Comunidad Valenciana
Fecha de registro: 31/03/2017

3 Título propiedad industrial registrada: Pinza de retracción automática para robot y robot que comprende la pinza de retracción automática
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención

Inventores/autores/obtentores: Oscar Reinoso García; Arturo Gil Aparicio; José Mª Marín López; David Ubeda González; Mónica Ballesta Galdeano; Adrián Peidró Vidal; Luis Payá Castelló; Luis M. Jiménez García
Entidad titular de derechos: Universidad Miguel Hernández de Elche
Nº de solicitud: P2016631425
Fecha de registro: 10/11/2016

4 Título propiedad industrial registrada: Dispositivo de control de una instalación de agua caliente sanitaria.
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtentores: Arturo Gil Aparicio; José María Marín López; David Ubeda Gonzalez; Oscar Reinoso García; Luis Paya Castello; Luis Miguel Jiménez García
Entidad titular de derechos: UNIVERSIDAD MIGUEL HERNÁNDEZ
Nº de solicitud: P201230057
País de inscripción: España
Fecha de registro: 18/07/2013
Nº de patente: ES2414308 B1

5 Título propiedad industrial registrada: Velas Electrónicas Móviles.
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtentores: José María Marín López; David Ubeda; Oscar Reinoso García
Entidad titular de derechos: UNIVERSIDAD MIGUEL HERNÁNDEZ
Nº de solicitud: P201001523
País de inscripción: España
Fecha de registro: 28/02/2013
Nº de patente: ES 2384846 B1

6 Título propiedad industrial registrada: Mecanismo y módulo articulado.
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtentores: José María Marín López; Arturo Gil Aparicio; Luis Miguel Jiménez García; David Ubeda; Oscar Reinoso García; Luis Paya Castelló
Entidad titular de derechos: UNIVERSIDAD MIGUEL HERNÁNDEZ
Nº de solicitud: P201030952
País de inscripción: España
Fecha de registro: 21/06/2010
Nº de patente: ES2387146

7 Título propiedad industrial registrada: Terminal de punto de información con modelo de Dama de Elche.
Tipo de propiedad industrial: Diseños industriales
Inventores/autores/obtentores: José María Marín Lopez; Arturo Gil Aparicio; Luis Miguel Jiménez García; David Ubeda; Luis Paya Castelló; Oscar Reinoso García
Entidad titular de derechos: UNIVERSIDAD MIGUEL HERNÁNDEZ
País de inscripción: España
Fecha de registro: 19/05/2010
Nº de patente: D 0508994-01 (8)

8 Título propiedad industrial registrada: Dispositivo Joystick robótico de arquitectura paralela de 6 grados de libertad con percepción de fuerzas y posición.
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtentores: Rafael Aracil Santonja; Roque Saltarén Pazmiño; José María Sabater Navarro; Oscar Reinoso García

Entidad titular de derechos: UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE MADRID / UNIVERSIDAD MIGUEL HERNÁNDEZ
Nº de solicitud: P200302351
País de inscripción: España
Nº de patente: ES2247889
Patente española: Si
C. Autón./Reg. de explotación: España

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

1 Flores Tenza; Valiente García; Gil Aparicio; Reinoso García; Payá Castelló. Efficient probability-oriented feature matching using wide field-of-view imaging. Engineering Applications of Artificial Intelligence. 107 - 2022, pp. 1 - 18. Elsevier, 01/2022. ISSN 0952-1976
DOI: https://doi.org/10.1016/j.engappai.2021.104539
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 4
Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 6.212
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 6
Num. revistas en cat.: 63
Publicación relevante: Si

2 Román Erades; Payá Castelló; Peidró Vidal; Ballesta Galdeano; Reinoso García. The Role of Global Appearance of Omnidirectional Images in Relative Distance and Orientation Retrieval. Sensors. 21 - 10, pp. 1 - 37. MDPI, 05/2021. ISSN 1424-8220
DOI: https://doi.org/10.3390/s21103327
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Índice de impacto: 3.576
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 14
Num. revistas en cat.: 64
Publicación relevante: Si

3 Sergio Cebollada Lopez; Luis Paya Castello; Maria Flores Tenza; Adrian Peidro Vidal; Oscar Reinoso Garcia. A State-of-the-Art Review on Mobile Robotics Tasks Using Artificial Intelligence and Visual Data. Expert Systems With Applications. Elsevier, 04/2021. ISSN 0957-4174
DOI: https://doi.org/10.1016/j.eswa.2020.114195
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - OPERATIONS RESEARCH & MANAGEMENT SCIENCE
Índice de impacto: 5.452
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 2
Num. revistas en cat.: 83

Publicación relevante: Si

4 Francisco J. Amoros; Luis Paya Castello; Walterio Mayol Cuevas; Luis M. Jimenez Garcia; Oscar Reinoso Garcia. Holistic descriptors of omnidirectional color images and their performance in estimation of position and orientation. IEEE Access. 8, pp. 81822 - 81848. IEEE, 04/2020. ISSN 2169-3536
DOI: https://doi.org/10.1109/ACCESS.2020.2990996
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INFORMATION SYSTEMS
Índice de impacto: 3.745
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 35
Num. revistas en cat.: 156

Publicación relevante: Si

5 Oscar Reinoso Garcia; Luis Paya Castello. Special Issue on Mobile Robots Navigation. Applied Sciences. 10(4) - 1317, pp. 1 - 5. MDPI, 02/2020. ISSN 2076-3417
DOI: https://doi.org/10.3390/app10041317
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 1
Nº total de autores: 2
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY
Índice de impacto: 2.474
Posición de publicación: 32
Num. revistas en cat.: 91

Publicación relevante: Si

6 Oscar Reinoso Garcia; Luis Paya Castello. Special Issue on Visual Sensors. Sensors. 20 - 3, pp. 1 - 5. MDPI, 02/2020. ISSN 1424-8220
DOI: https://doi.org/ 10.3390/s20030910
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 1
Nº total de autores: 2
Autor de correspondencia: Si
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Índice de impacto: 3.275
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 15
Num. revistas en cat.: 64

Publicación relevante: Si

7 Cristobal Parra; Sergio Cebollada Lopez; Luis Paya Castelló; Mathew Holloway; Oscar Reinoso Garcia. A novel method to estimate the position of a mobile robot in underfloor environments using RGB-D Point Clouds. IEEE ACCESS. 8, pp. 9084 - 9101. IEEE, 01/2020. ISSN 2169-3536
DOI: https://doi.org/10.1109/ACCESS.2020.2964317
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 5

Nº total de autores: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INFORMATION SYSTEMS

Índice de impacto: 3.745

Revista dentro del 25%: Si

Posición de publicación: 35

Num. revistas en cat.: 156

Publicación relevante: Si

8 Maria Flores Tenza; Luis Paya Castello; David Valiente Garcia; Julio Gallego; Oscar Reinoso Garcia. Deployment of a software to simulate control systems in the state-space. Electronics. 8 - 11:1205, MDPI, 2019. ISSN 2079-9292

DOI: https://doi.org/10.3390/electronics811120

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 5

Nº total de autores: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC

Índice de impacto: 2.412

Posición de publicación: 125

Num. revistas en cat.: 266

Publicación relevante: Si

9 Adrián Peidró Vidal; Mahmoud Tavakoli; José María Marín López; Oscar Reinoso Garcia. Design of compact switchable magnetic grippers for the HyReCRo structure-climbing robot. Mechatronics. 59, pp. 199 - 212. Elsevier, 2019. ISSN 0957-4158

DOI: https://doi.org/10.1016/j.mechatronics.2019.04.007

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 4

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

Nº total de autores: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MECHANICAL

Índice de impacto: 2.978

Revista dentro del 25%: Si

Posición de publicación: 30

Num. revistas en cat.: 129

Publicación relevante: Si

10 Sergio Cebollada; Luis Payá Castelló; Vicente Roman Erades; Oscar Reinoso García. Hierarchical localization in topological models under varying ilumination using Holistic visual descriptors. IEEE Access. 7 - 1, pp. 49580 - 49595. IEEE, 2019. ISSN 2169-3536

DOI: https://doi.org/10.1109/ACCESS.2019.2910581

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 4

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

Nº total de autores: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, INFORMATION SYSTEMS

Índice de impacto: 4.098

Revista dentro del 25%: Si

Posición de publicación: 23

Num. revistas en cat.: 155

Publicación relevante: Si

11 Adrián Peidró Vidal; Oscar Reinoso García; Arturo Gil Aparicio; José Mª Marín López; Luis Payá Castelló. A method based on the vanishing of self-motion manifolds to determine the collision-free workspace of redundant robots. Mechanism and Machine Theory. 128, pp. 84 - 109. Elsevier, 2018. ISSN 0094-114X

DOI: 10.1016/j.mechmachtheory.2018.05.013

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 2
Nº total de autores: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MECHANICAL
Índice de impacto: 3,058
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 23
Num. revistas en cat.: 128

Publicación relevante: Si

12 Sergio Cebollada Lopez; Luis Payá Castelló; Miguel Juliá Cristobal; Mathew Holloway; Oscar Reinoso García. Mapping and localization module in a mobile robot for insulating building crawl spaces. Automation in Construction. 87 - 2018, pp. 248 - 262. Elsevier, 2018. ISSN 0926-5805

DOI: https://doi.org/10.1016/j.autcon.2017.11.007

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - CONSTRUCTION & BUILDING TECHNOLOGY
Índice de impacto: 4.781
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 6
Num. revistas en cat.: 127

Publicación relevante: Si

13 Francisco Amoros; Luis Payá Castelló; José Mª Marín López; Oscar Reinoso García. Trajectory estimation and optimization through loop closure detection using omnidirectional imaging and global-appearance descriptors. Expert Systems with Applications. 102 - 2018, pp. 273 - 290. Elsevier, 2018. ISSN 0957-4174

DOI: https://doi.org/10.1016/j.eswa.2018.02.042

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 4
Nº total de autores: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Computer Science Applications
Índice de impacto: 3.928
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 20
Num. revistas en cat.: 132

Publicación relevante: Si

14 Ballesta Galdeano; Payá Castelló; Cebollada; Reinoso García; Murcia. A CNN Regression Approach to Mobile Robot Localization Using Omnidirectional Images. Applied Sciences. 11 - 16, pp. 1 - 17. MDPI, 08/2021. ISSN 2076-3417

DOI: https://doi.org/10.3390/app11167521

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 4
Nº total de autores: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY
Índice de impacto: 2.679
Posición de publicación: 38
Num. revistas en cat.: 90

15 Vicente Roman Erades; Luis Paya Castello; Sergio Cebollada Lopez; Oscar Reinoso Garcia. Creating Incremental Models of Indoor Environment through Omnidirectional Imaging. Applied Sciences. 10(18) - 6480, pp. 1 - 28. MDPI, 09/2020. ISSN 2076-3417
DOI: https://doi.org/10.3390/app10186480
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY
Índice de impacto: 2.474
Posición de publicación: 32
Num. revistas en cat.: 91

16 Vicente Roman Erades; Luis Paya Castello; Maria Flores Tenza; Sergio Cebollada Lopez; Oscar Reinoso Garcia. Performance of New Global Appearance Description Methods in Localization of Mobile Robots. Robot 2019: Fourth Iberian Robotics Conference. 8 - 11, pp. 351 - 363. Springer, 10/2019. ISBN 978-3-030-36150-1
DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-030-36150-1_29
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Libro
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 5

17 David Valiente Garcia; Luis Paya Castelló; Susana Fernandez de Avila Lopez; Juan Carlos Ferrer; Oscar Reinoso Garcia. Analysis students' achievement in the learning of Electronics supported by ICT Resources. Electronics. 8(3) - 264, pp. 0 - 15. MDPI, 2019. ISSN 2079-9292
DOI: https://doi.org/10.3390/electronics8030264
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 5
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC
Índice de impacto: 1,764
Posición de publicación: 154
Num. revistas en cat.: 265

18 Sergio Cebollada; Luis Paya Castelló; Walterio Mayol Cuevas; Oscar Reinoso García. Evaluation of clustering methods in compression of topological models and visual place recognitioin using global appearance descriptors. Applied Sciences. 9 - 3, pp. 0 - 30. MDPI, 2019. ISSN 2076-3417
DOI: https://doi.org/10.3390/app9030377
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 4
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Nº total de autores: 4
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - PHYSICS, APPLIED
Índice de impacto: 1,689
Posición de publicación: 77
Num. revistas en cat.: 146

19 Yerai Berenguer; Luis Payá Castelló; David Valiente García; Adrián Peidró Vidal; Oscar Reinoso García. Relative Altitude Estimation Using Omnidirectional Imaging and Holistic Descriptors. Remote Sensing. 11 - 3, pp. 0 - 26. MDPI, 2019. ISSN 2072-4292
DOI: https://doi.org/10.3390/rs11030323
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 5

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

Nº total de autores: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - REMOTE SENSING
Índice de impacto: 3,406
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 8
Num. revistas en cat.: 30

20 Oscar Reinoso García; Adrián Peidró Vidal; Julio Gallego; Luis Payá Castelló; José María Marín López. Trajectory Analysis for the MASAR: A New Modular and Single-Actuator Robot. Robotics. 8(3) - 78, MDPI, 2019. ISSN 2218-6581

DOI: https://doi.org/10.3390/robotics8030078
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 5
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Nº total de autores: 5

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.53

21 Vicente Román Erades; Luis Payá Castelló; Oscar Reinoso García. Evaluating the robutsness of global appearance descriptors in a visual localization task, under changing lighting conditions. 15th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics – ICINCO 2018. 2, pp. 258 - 265. ScitePress, 2018. ISSN 2184-2809, ISBN 978-989-758-321-6

DOI: https://doi.org/10.5220/0006837802580265
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Libro
Posición de firma: 3
Nº total de autores: 3

22 David Valiente García; Luis Payá Castelló; Luis Miguel Jiménez García; José Mª Sebastian y Zúñiga; Oscar Reinoso Garcia. Fusing Omnidirectional Visual Data for Probability Matching Prediction. Advances Concepts for Intelligent Vision Systems. LNCS - 11182, pp. 571 - 583. Springer, 2018. ISSN 0302-9743, ISBN 978-3-030-01448-3

DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-030-01449-0_48
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Libro
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 5

23 Luis Payá Castelló; Adrian Peidró Vidal; Francisco Amoros; David Valiente García; Oscar Reinoso García. Modeling environments hierarchically with omnidirectional imaging and global-appearance descriptors. Remote Sensing. 4 - 522, pp. 1 - 36. MDPI, 2018. ISSN 2072-4292

DOI: https://doi.org/10.3390/rs10040522
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - REMOTE SENSING
Índice de impacto: 3.244
Posición de publicación: 8
Num. revistas en cat.: 30

24 Adrián Peidró Vidal; José Mª Marín López; Oscar Reinoso García; Luis Payá Castelló; Arturo Gil Aparicio. Parallelisms between planar an spatial Tricept-Like parallel robots. ROMANSY 2018. 21, pp. 155 - 162. Springer, 2018. ISBN 978-3-319-78963-7

DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-78963-7_21

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Libro
Posición de firma: 3
Nº total de autores: 5

25 David Valiente García; Luis Payá Castelló; Luis Miguel Jiménez García; José Mª Sebastian y Zúñiga; Oscar Reinoso García. Visual information fusion through Bayesian Inference for Adaptive Probability-Oriented Feature Matching. Sensors. 18 - 7, MDPI, 2018. ISSN 1424-8220
DOI: https://doi.org/ 10.3390/s18072041
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Índice de impacto: 2,475
Posición de publicación: 16
Num. revistas en cat.: 61

26 Adrián Peidró Vidal; Carlos Tendero; José Mª Marín López; Arturo Gil Aparicio; Luis Payá Castelló; Oscar Reinoso García. m-PaRoLa: a Mobile virtual laboratory for studying the kinematics of five-bar and 3RRR Planar Parallel Robots. IFAC Papers On Line. 51 - 4, pp. 178 - 183. Elsevier, 2018. ISSN 2405-8963
DOI: https://doi.org/10.1016/j.ifacol.2018.06.062
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 6
Nº total de autores: 6

27 David Valiente Garcia; Arturo Gil Aparicio; Oscar Reinoso García; Miguel Juliá Cristobal; Mathew Holloway. Improved Omnidirectional Odometry for a View-Based Mapping Approach. Sensors. 17 - 2, pp. 1 - 26. MDPI, 09/02/2017. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s17020325
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Índice de impacto: 2.033
Revista dentro del 25%: Si

28 Luis Payá Castelló; Arturo Gil Aparicio; Oscar Reinoso García. A State-of-the-Art Review on mappping and localization of mobile robots using omnidirectional vision sensors. Journal of Sensors. 2017, pp. 1 - 21. Hindawi, 2017. ISSN 1687-7268
DOI: https://doi.org/10.1155/2017/3497650
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Nº total de autores: 3
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Índice de impacto: 1.704
Posición de publicación: 26
Num. revistas en cat.: 58

29 Lorenzo Fernández Rojo; Luis Payá Castelló; Francisco Amorós; Oscar Reinoso García. A comparison of appearance-based descriptors in a visual SLAM approach. Encyclopedia of Information Science and Technology, Third Edition. pp. 3187 - 3196. IGI Global, 2017. ISBN 9781466658882
DOI: https://doi.org/10.4018/978-1-4666-5888-2
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Libro

30 Adrián Peidró Vidal; Oscar Reinoso García; José Mª Marin Lopez; Arturo Gil Aparicio; Luis Payá Castelló; Yerai Berenguer Fernández. A simulation tool for visualization the assembly modes and singularity locus of 3RPR Planar Parallel Robots. Advances in Intelligent Systems and Computing. 693, pp. 516 - 528. Springer, 2017. ISSN 2194-5357, ISBN 978-3-319-70832-4

DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-70833-1_42

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

Nº total de autores: 6

31 Adrián Peidró Vidal; Oscar Reinoso García; Arturo Gil Aparicio; José Mª Marín López; Luis Payá Castelló. An improved Monte Carlo method based on Gaussian growth to calculate the workspace of robots. Engineering Applications of Artificial Intelligence. 64, pp. 197 - 207. Pergamon-Elsevier Science Ltd., 2017. ISSN 0952-1976

DOI: https://doi.org/10.1016/j.engappai.2017.06.009

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

Nº total de autores: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Índice de impacto: 2.894 **Revista dentro del 25%:** Si

Posición de publicación: 32 **Num. revistas en cat.:** 133

32 Francisco Amoros; Luis Payá Castelló; Mónica Ballesta Galdeano; Oscar Reinoso García. Development of Height Indicators using Omnidirectional Images and Global Appearance Descriptors. Applied Sciences. 7 - 482, pp. 1 - 32. MDPI, 2017. ISSN 2076-3417

DOI: https://doi.org/10.3390/app7050482

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

Nº total de autores: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - PHYSICS, APPLIED

Índice de impacto: 1.679

Posición de publicación: 75 **Num. revistas en cat.:** 148

33 Luis Payá Castelló; Oscar Reinoso García; Luis Miguel Jiménez García; Miguel Juliá Cristóbal. Estimating the position and orientation of a mobile robot with respect to a trajectory using omnidirectional imaging and global appearance. PLoS ONE. 12 - 5, Public Library of Science, 2017. ISSN 1932-6203

DOI: https://doi.org/10.1371/journal.pone.0175938

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

Nº total de autores: 4

Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Multidisciplinary

Índice de impacto: 2.806 **Revista dentro del 25%:** Si

Posición de publicación: 15 **Num. revistas en cat.:** 64

34 Yerai Berenguer Fernandez; Luis Payá Castelló; Oscar Reinoso Garcia; Adrián Peidró Vidal; Luis Miguel Jiménez García. Movement direction estimation using omnidirectional images in a SLAM algorithm. Advances in Intelligent Systems and Computing. 693, pp. 640 - 651. Springer, 2017. ISSN 2194-5357, ISBN 978-3-319-70832-4

DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-70833-1_52

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

Nº total de autores: 5

35 David Valiente García; Oscar Reinoso García; Arturo Gil Aparicio; Luis Payá Castelló; Mónica Ballesta Galdeano. Omnidirectional Localization in vSLAM with Uncertainty propagation and Bayesian regression. Advanced concepts for Intelligent Vision Systems ACIVS. 10617, pp. 263 - 274. Springer, 2017. ISBN 978-3-319-70353-4

DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-70353-1_52

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

Nº total de autores: 5

36 Adrián Peidró Vidal; Arturo Gil Aparicio; José Mª Marín López; Luis Payá Castelló; Oscar Reinoso García. On the Stability of the Quadruple solutions of the forward kinematic problem in analytic parallel robots. Journal of Intelligent & Robotic Systems. 86 - 3, pp. 381 - 396. Springer, 2017. ISSN 1573-0409

DOI: http://dx.doi.org/10.1007/s10846-016-0453-x

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

Nº total de autores: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE

Índice de impacto: 1,512

Posición de publicación: 78 **Num. revistas en cat.:** 133

37 David Valiente García; Arturo Gil Aparicio; Luis Payá Castelló; José Mª Sebastián y Zúñiga; Oscar Reinoso García. Robust Visual Localization with Dynamic Uncertainty Management in Omnidirectional SLAM. Applied Sciences. 7 - 12, pp. 1 - 26. MDPI, 2017. Disponible en Internet en: <http://www.mdpi.com/2076-3417/7/12/1294/pdf>. ISSN 2076-3417

DOI: http://dx.doi.org/10.3390/app7121294

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

Nº total de autores: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** Science Edition - PHYSICS, APPLIED

Índice de impacto: 1.679

Posición de publicación: 75 **Num. revistas en cat.:** 148

38 Lorenzo Fernández; Luis Payá Castelló; Francisco Amorós; Oscar Reinoso García. Using global appearance descriptors to solve topological visual SLAM. Encyclopedia of Information Science and Technology, Fourth Edition. pp. 6894 - 6905. IGI Global, 2017. ISBN 978-1-5225-2255-3

DOI: http://doi.org/10.4018/978-1-5225-2255-3.ch597

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

Nº total de autores: 4

39 Adrián Peidró Vidal; Oscar Reinoso García; Arturo Gil Aparicio; José María Marín López; Luis Payá Castelló. A simulation tool to study the kinematics and control of 2RPR-PR parallel robots. IFAC- Papers OnLine. pp. 268 - 273. Elsevier, 06/2016. ISSN 2405-8963

DOI: http://dx.doi.org/10.1016/j.ifacol.2016.07.188

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

40 A. Peidró; A. Gil; J.Mª Marin; O. Reinoso. A Web-based tool to analyze the kinematics and singularities of parallel robots. Journal of Intelligent and Robotic Systems. 81, pp. 145 - 163. Springer, 01/2016. ISSN 0921-0296

DOI: http://dx.doi.org/ 10.1007/s10846-015-0220-4

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.178

41 L. Payá; O. Reinoso; Y. Berenguer; D. Úbeda. Using omnidirectional vision to create a model of the environment: a comparative evaluation of global-appearance descriptors. Journal of Sensors. 2016, pp. 1 - 21. Hindawi, 01/2016. ISSN 1687-725X

DOI: http://dx.doi.org/10.1155/2016/1209507

Tipo de producción: Artículo científico

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Índice de impacto: 1.182

42 David Ubeda; Arturo Gil Aparicio; Luis Payá Castelló; Oscar Reinoso García. A study of traffic accidents in spanish intercity roads by means of feature vectors. International Journal of Design & Nature and Ecodynamics. 11 - 3, pp. 317 - 327. WIT Press, 2016. ISSN 1755-7445
DOI: 10.2495/DNE-V11-N3-317-327
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Nº total de autores: 4

43 Lorenzo Fernandez; Luis Paya Castelló; Oscar Reinoso García; Luis Miguel Jiménez García; Monica Ballesta Galdeano. A study of visual descriptors for outdoor navigation using Google Street View images. Journal of Sensors. 2016, pp. 1537891 - 1537903. Hindawi, 2016. ISSN 1687-725X
DOI: http://dx.doi.org/10.1155/2016/1537891
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.182

44 Adrian Peidro Vidal; Arturo Gil Aparicio; José María Marín López; Yerai Berenguer; Oscar Reinoso García. Kinematics, simulation and analysis of the planar and symmetric postures of a serial-parallel climbing robot. Lecture Notes in Electrical Engineering. 383, pp. 115 - 135. Springer, 2016. ISSN 1876-1100, ISBN 978-3-319-31896-7
DOI: 10.1007/978-3-319-31898-1_7
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

45 A. Peidró; O. Reinoso; A. Gil; J.Mª Marin; L. Payá. “A virtual laboratory to simulate the control of parallel robots”. IFAC – Papers OnLine. 48(29), pp. 19 - 24. Elsevier, 12/2015. ISSN 2405-8963
DOI: http://dx.doi.org/10.1016/j.ifacol.2015.11.207
Tipo de producción: Artículo científico

46 A. Peidró; J.Mª Marin; A. Gil; O. Reinoso. “Performing Nonsingular transitions between assembly modes in analytic parallel manipulators by enclosing quadruple solutions”. ASME Journal of Mechanical Design. 137(12), pp. 122302 - 122313. ASME, 12/2015. ISSN 1050-0472
DOI: http://dx.doi.org/10.1115/1.4031653
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.561

47 D. Valiente; M. Ghaffari Jadidi; J. Valls-Miro; A. Gil; O. Reinoso. “Information-based view initialization in visual SLAM with a single omnidirectional camera”. Robotics and Autonomous Systems. 72, pp. 93 - 104. Elsevier, 10/2015. ISSN 0921-8890
DOI: http://dx.doi.org/10.1016/j.robot2015.05.005
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.256

48 A. Peidró; A. Gil; J.Mª Marin; O. Reinoso. “Inverse kinematics analysis of a redundant hybrid climbing robot”. International Journal of Advanced Robotic Systems. 12(163), pp. 1 - 16. Intech, 10/2015. ISSN 1729-8806
DOI: http://dx.doi.org/10.5772/61748

Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.526

49 Y. Berenguer; L. Payá; M. Ballesta; O. Reinoso. "Position estimation and local mapping using omnidirectional images and global appearance descriptors". SENSORS. 15, pp. 26368 - 26395. Mdpi, 10/2015. ISSN 1424-8220
DOI: http://dx.doi.org/10.3390/s151026368
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.245

50 A. Gil; O. Reinoso; J. Mª Marín; L. Payá; J. Ruiz. "Development and Deployment of a new robotics toolbox for education". Computer Applications in Engineering Education. 23(3), pp. 443 - 454. Wiley, 05/2015. ISSN 1061-3773
DOI: http://dx.doi.org/10.1002/cae21615
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.296

51 A. Gil; M. Juliá; O. Reinoso. "MRXT: The Multi-Robot eXploration Tool ". International Journal of Advanced Robotic Systems. 12(0), pp. 1 - 13. InTech, 04/2015. ISSN 1729-8806
DOI: http://dx.doi.org/10.5772/60084
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.526

52 A. Gil; M. Juliá; O. Reinoso. "Occupancy grid based graph-SLAM using the distance transform, SURF features and SGD". Engineering Applications of Artificial Intelligence. 40, pp. 1 - 10. Springer, 04/2015. ISSN 0952-1976
DOI: http://dx.doi.org/10.1016/j.engappai.2014.12.010
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.962

53 A. Peidró; A. Gil; J. Mª Marín; O. Reinoso. "A Web-based tool to analyze the kinematics and singularities of parallel robots. Journal of Intelligent and Robotic Systems. pp. 1 - 19. Springer Netherlands, 2015. Disponible en Internet en: <-based tool to analyze the kinematics and singularities of parallel robots">. ISSN 0921-0296
DOI: http://dx.doi.org/10.1007/s10846-015-0220-4
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.810

54 L. Fernández; L. Payá; O. Reinoso; L.M. Jiménez. "Appearance-based approach to hybrid metric-topological simultaneous localisation and mapping". IET Intelligent Transport Systems. 8(8), pp. 688 - 699. IET The Institution of Engineering and Technology, 12/2014. ISSN 1751-956X
DOI: http://dx.doi.org/10.1049/iet-its.2013.0086
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.954

55 **D.** Valiente; A. Gil; L. Fernández; O. Reinoso. "A modified stochastic gradient descent algorithm for view-based SLAM using omnidirectional images". INFORMATION SCIENCES. 279(20), pp. 326 - 337. ELSEVIER, 09/2014. ISSN 0020-0255
DOI: http://dx.doi.org/10.1016/j.ins.2014.03.122
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.643

56 F. J. Amorós; L. Payá; O. Reinoso; W. Mayol-Cuevas; A. Calway. "Global Appearance Applied to Visual Map Building and Path Estimation Using Multiscale Analysis". MATHEMATICAL PROBLEMS IN ENGINEERING. 2014, pp. 1 - 23. HINDAWI PUBLISHING CORPORATION, 07/2014. ISSN 1024-123X
DOI: http://dx.doi.org/10.1155/2014/365417
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.383

57 A. Gil; A. Peidró; O. Reinoso; J.Mª Marin. "Implementation and Assessment of a Virtual Laboratory of Parallel Robots Developed for Engineering Students". IEEE TRANSACTIONS ON EDUCATION. 57(2), pp. 92 - 98. IEEE, 05/2014. ISSN 0018-9359
DOI: http://dx.doi.org/10.1109/TE.2013.2276951
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.950

58 D. Valiente; A. Gil; L. Fernández; O. Reinoso. "A comparison of EKF and SGD applied to a view-based SLAM approach with omnidirectional images". ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 62(2), pp. 108 - 119. Elsevier, 02/2014. ISSN 0921-8890
DOI: http://dx.doi.org/10.1016/j.robot.2013.11.009
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.105

59 L. Payá; F. Amorós; L. Fernández; O. Reinoso. "Performance of Global-Appearance Descriptors in Map Building and Localization Using Omnidirectional Vision". SENSORS. 14, pp. 3033 - 3064. MDPI, 02/2014. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s140203033
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.953

60 J.M. Marin; H. Rubiio; J.C. García-Prada; O. Reinoso. "Modeling and Simulation of 5 and 11 DOF Ball Bearing System with Localized Defects". JOURNAL OF TESTING AND EVALUATION. 42(1), pp. 34 - 49. ASTM, 01/2014. ISSN 0090-3973
DOI: 10.1007/978-3-319-03653-3
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.295

61 A. Gil; D. Valiente; O. Reinoso; J.Mª. Marín. "Creacion de un modelo visual del entorno basado en imágenes omnidireccionales". RIAI: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. 9, pp. 441 - 452. Elsevier, 12/2012. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.231

62 M. Juliá; A. Gil; O. Reinoso. "A comparison of path planning strategies for autonomous exploration and mapping of unknown environments". AUTOMOUS ROBOTS. 33 - 4, pp. 427 - 444. Springer, 11/2012. ISSN 1573-7527
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.500

63 A. Gil; M. Ballesta; M. Juliá; O. Reinoso; D. Úbeda. "Cooperative simultaneous localisation and mapping using independent Rao-Blackwellised filters". IET COMPUTER VISION. 6 - 5, pp. 407 - 414. IET Digital Library, 09/2012. ISSN 1751-9632
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.636

64 M. Juliá; A. Gil; O. Reinoso. "Searching Dynamic Agents with a Team of Mobile Robots". SENSORS. 12, pp. 8815 - 8831. MDPI, 06/2012. ISSN 1424-8220
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.739

65 F. Amorós; L. Payá; O. Reinoso; L. Fernández. "Map building and localization using Global-Appearance Descriptors applied to panoramic images". Journal of Computer and Information Technology. 2 - 1, pp. 55 - 71. Publishing Services LLC, 04/2012. ISSN 2161-7112
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

66 J. Amorós; L. F. Escudero; J.F. Monge; J.V. Segura; O. Reinoso. "TEAM ASPAR Uses Binary Optimization to Obtain Optimal Gearbox Ratios in Motorxycle Racing". INTERFACES. 42 - 2, pp. 191 - 198. Informs, 04/2012. ISSN 0092-2102
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.843

67 D. Valiente; L. Fernández; A. Gil; L. Payá; O. Reinoso. "Visual Odometry through Appearance- and Feature-Based Method with Omnidirectional Images". Journal of Robotics. 2012, Hindawi Publishing Corporation, 2012. ISSN 1687-9619
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

68 M. Juliá; O. Reinoso; A. Gil; M. Ballesta; L. Payá. "Behaviour based multi-robot integrated exploration". International Journal of Innovative Computing Information and Control. 7 - 9, pp. 5225 - 5244. ICIC International, 09/2011. ISSN 1349-9148
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.667

69 L. Payá; O. Reinoso; F. Torres; S.T. Puente. "A Web-based platform for remote interaction with mobile robots in Higher Education". IJEE International Journal of Engineering Education. 27(2), pp. 266 - 283. Tempus Publications, 01/2011. Disponible en Internet en: <-based platform for remote interaction with mobile robots in Higher Education">. ISSN 0949-149X
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.487

70 L. Payá; L. Fernández; A. Gil; O. Reinoso. "Map building and Monte Carlo localization using global appearance of omnidirectional images". SENSORS. 10, pp. 11468 - 11497. MDPI, 12/2010. ISSN 1424-8220
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.771

71 R. Puerto; L.M. Jiménez; O. Reinoso. "Remote control laboratory via internet using Matlab and Simulink". Computer Applications in Engeneering Education. 18 (4), pp. 694 - 702. Wiley, 12/2010. ISSN 1099-0542
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.321

72 A. Gil; O. Martínez-Mozos; M. Ballesta; O. Reinoso. "A comparative evaluation of interest point detectors and local descriptors for visual SLAM". Machine Vision and Applications. 21 - 6, pp. 905 - 920. Springer, 10/2010. ISSN 0932-8092
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.479

73 M. Ballesta; A. Gil; O. Reinoso; L. Payá; L.M. Jiménez. "Map Fusion in an independent multi-robot approach". WSEAS Transactions on Systems. 9 - 9, pp. 959 - 968. WSEAS, 09/2010. ISSN 1109-2777
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.033

74 M. Julia; O. Reinoso; A. Gil; M. Ballesta; L. Paya. "A hybrid solution to the multi-robot integrated exploration problem". Engineering Applications of Artificial Intelligence. 23 - 4, pp. 473 - 486. Elsevier, 06/2010. ISSN 0952-1976
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.344

75 L. Fernández; L. Payá; O. Reinoso; A. Gil. "Comparison of Appearance Based Topological Mapping Methods". Journal of Artificial Intelligence: Theory and Application. 2 - 1, pp. 38 - 47. Hyperscience, 06/2010. ISSN 1737-9334
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

76 M. Ballesta; A. Gil; O. Reinoso; D. Ubeda. "Análisis de Detectores y Descriptores de Características Visuales en SLAM en Entornos Interiores y Exteriores". RIAI: Revista Iberoamericana de Automatica e Informatica Industrial. 7 - 2, pp. 68 - 80. CEA-IFAC, 04/2010. ISSN 1697-7912

Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.195

77 C. Pérez; L. Gracia; O. Reinoso. "Fusión Borrosa de Estimadores para Aplicaciones de Control Basado en Imagen". RIAI: Revista Iberoamericana de Automatica e Informatica Industrial. 7, pp. 81 - 90. CEA-IFAC, 04/2010. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.195

78 M. Ballesta; A. Gil; O. Reinoso; M. Juliá; L.M. Jiménez. "Multi-robot map alignment in Visual SLAM". WSEAS Transactions on Systems. 9(2), pp. 213 - 222. WSEAS, 02/2010. ISSN 1109-2777
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Libro
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.033

79 S.T. Puente; F. Torres; O. Reinoso; L. Paya. "Disassembly planning strategies for automatic material removal". The International Journal of Advanced Manufacturing Technology. 46 - 1-4, pp. 339 - 350. Springer London, 01/2010. ISSN 0268-3768
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.068

80 H. Vargas; J. Sánchez; C.A. Jara; F. Candelas; O. Reinoso; J.L. Diez. "Docencia en Automática: Aplicación de las TIC a la realización de actividades practicas a través de Internet". RIAI Revista Iberoamericana de Automatica e Informática Industrial. 7 - 1, pp. 35 - 45. SPAINCEA, 01/2010. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.195

81 A. Gil; O. Reinoso; M. Ballesta; M. Juliá. "Multi-robot visual SLAM using a Rao-Blackwellized particle filter". Robotics and Autonomous Systems. 58 - 1, pp. 68 - 80. The NetherlandsElsevier, 01/2010. ISSN 0921-8890
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.313

82 A. Gil; O. Reinoso; M. Ballesta; M. Juliá; L. Paya. "Estimation of Visual Maps with a Robot Network Equipped with Vision Sensors". SENSORS. 10, pp. 5209 - 5232. MDPI, 2010. ISSN 1424-8220
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.771

83 M. Ballesta; O. Reinoso; A. Gil; M. Juliá; L. Payá. "A solution for the Map Fusion Problem in Cooperative Visual SLAM". International Journal of Factory Automation, Robotics and Soft Computing International Society for Advanced Research. 2, pp. 85 - 91. ITALYInternational SAR, 04/2009. ISSN 1828-6984
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

84 C. A. Jara; F. Candelas; F. Torres; S. Dormido; F. Esquembre; O. Reinoso. "Real-time collaboration of virtual laboratories through the Internet". Computers & Education. 52(1), pp. 126 - 140. 01/2009. ISSN 0360-1315
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.190

85 M. Ballesta; O. Reinoso; A. Gil; M. Juliá; L. Payá. "Aligning Methods for Visual Landmark-based maps". International Journal of Factory Automation, Robotics and Soft Computing. 4, pp. 51 - 56. Palermo(Italia): INTERNATIONALSAR, 10/2008. ISSN 1828-6984
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

86 J. Sogorb; O. Reinoso; A. Gil; L. Payá. "Robot pose estimation by means of a stereo vision system". WSEAS Transactions on Systems and Control. 9(3), pp. 769 - 778. WSEAS Press, 09/2008. ISSN 1991-8763
Tipo de producción: Artículo científico

87 M. Juliá; A. Gil; L. Payá; O. Reinoso. "Local Minima Detection in Potential Field Based Cooperative Multi-robot Exploration". International Journal of Factory Automation, Robotics and Soft Computing. 3, pp. 17 - 23. ItalyInternationalSar, 07/2008. ISSN 1828-6984
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

88 A. Gil; O. Reinoso; L. Payá; M. Ballesta. "Influencia de los parámetros de un filtro de partículas en la solución al problema de SLAM". IEEE Latin America Transactions. 6 - 1, pp. 18 - 27. IEEE, 03/2008. ISBN 978-989-8111-21-0
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

89 M. Ballesta; A. Gil; O. Reinoso; O. Martínez-Mozos. "Evaluation of Interest Point Detectors for Visual SLAM". International Journal of Factory Automation, Robotics and Soft Computing. 4, pp. 86 - 95. ItalyInternationalSar, 2008. ISSN 1828-6984
Tipo de producción: Artículo científico

90 O. Reinoso; A. Gil; L. Payá; M. Juliá. "Mechanisms for collaborative teleoperation with a team of cooperative robots". Industrial Robot an International Journal. 35(1), pp. 27 - 36. Emerald Group Publishing Limited, 2008. ISSN 0143-991X
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.404 (2008)

91 L. Payá; O. Reinoso; A. Gil; J.M. Pedreo; M. Ballesta. "Appearance-Based Multi-robot Following Routes Using Incremental PCA". Knowledge-Based Intelligent Information and Engineering Systems: KES 2007-WIRN2007 11th International Conference KES 2007 Lecture Notes Artificial Intelligence 4693. 4693, pp. 1170 - 1178. Vietri sul Mare, Italy(Italia): Springer-Verlag, 09/2007. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico

92 A. Gil; O. Reinoso; L. Payá; M. Ballesta; J.M. Pedrero. "Managing Data Association in visual SLAM using SIFT Features". International Journal of Factory Automation, Robotics and Soft Computing Internacional Society for Advanced Research. 2, pp. 179 - 184. 04/2007. ISSN 1828-6984
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

93 L. Payá; O. Reinoso; A. Gil; L.M. Jiménez. "Plataforma Distribuida para la Realización de Prácticas de Robótica Móvil a través de Internet". Información Tecnológica CIT. 18 - 6, pp. 27 - 38. CIT, 2007. ISSN 0718-0764
Tipo de producción: Artículo científico

94 C. Pérez; O. Reinoso; N. García; J.M. Sabater; L. Gracia. "Modelling of a Direct Drive Industrial Robot". ENFORMATIKA TRANSACTIONS ENGINEERING, COMPUTING AND TECHNOLOGY. 17, pp. 329 - 334. 12/2006. ISSN 1305-5313
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

95 C. Pérez; O. Reinoso; N. García; J.M. Sabater; L. Gracia. "Modelling of a Direct Drive Industrial Robot". WORLD ACADEMY OF SCIENCE, ENGINEERING AND TECHNOLOGY. 24, pp. 109 - 114. 12/2006. ISSN 2070-3724
Tipo de producción: Artículo científico

96 P. Gil; F. Torres; F.G. Ortiz; O. Reinoso. "Detection of partial occlusions of assembled components to simplify the disassembly tasks". INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED MANUFACTURING TECHNOLOGY. 30 - 5,6, pp. 530 - 539. 09/2006. ISSN 0268-3768
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.418

97 C. Fernandez; O. Reinoso; MA. Vicente; R. Aracil. "Part grasping for automated disassembly". INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED MANUFACTURING TECHNOLOGY. 30 - 5-6, pp. 540 - 553. 09/2006. ISSN 0268-3768
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.418

98 R. Aracil; R. Saltarén; O. Reinoso. "A Climbing Parallel Robot: A robot to climb along tubular and metallic structures". IEEE Robotics & Automation Magazine. 13 - 1, pp. 16 - 22. 03/2006. ISSN 1070-9932
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.652

99 R. Aracil; R. Saltarén; J.M. Sabater; O. Reinoso. "Robots Paralelos: Máquinas con un pasado para una Robótica del Futuro". Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial RIAI. 3 - 1, pp. 16 - 28. CEA-IFAC, 01/2006.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

100 R. Saltarén; R. Aracil; O. Reinoso; M.A. Scarano. "Climbing Parallel Robot: A computational and Experimental Study of its Performance around Structural Nodes". IEEE Transactions on Robotics. 21 - 6, pp. 1056 - 1066. IEEE, 12/2005. ISSN 1552-3098
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.486

101 A. Gil; C. Fernández; A. Vicente; O. Reinoso; L.M. Jiménez. "Mobile robot visual localization: a feature based approach". IADAT Journal of Advanced Technology on Imaging and Graphics. 1 - 2, pp. 69 - 72. IADAT, 12/2005. ISSN 1885-6411
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

102 L. Payá; O. Reinoso; A. Gil; N. García; M.A. Vicente. "Study of the Navigation Parameters in Appearance-Based Navigation of a Mobile Robot". Image Analysis and Processing13th International Conference on Image Analysis and Processing ICIAP 2005 Lecture Notes in Computer Science. 3617, pp. 1109 - 1116. Cagliari(Italia): Springer-Verlag, 09/2005. ISSN 0302-9743

Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.402

103 C. Fernández; S. Laine; O. Reinoso; A. Vicente. "Improving the readability of decision trees using reduced complexity feature extraction". Innovations in Applied Artificial Intelligence Lecture Notes in Artificial Science. 3533, pp. 442 - 444. Springer-Verlag, 06/2005. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.302

104 A. Gil; O. Reinoso; A. Vicente; C. Fernández; L. Payá. "Monte Carlo Localization Using SIFT Features". Pattern Recognition and Image Analysis IbPRIA 2005 Lecture Notes in Computer Science. 3522, pp. 623 - 630. Estoril - PortugalSpringer-Verlag, 06/2005. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.402

105 JM. Sabater; JM. Azorin; O. Reinoso; RP Ñeco; N Garcia. "Dynamic virtual environment to test teleoperated systems with time delay communications". Journal of Robotic Systems. 22 - 4, pp. 167 - 181. 04/2005. ISSN 0741-2223
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.317

106 A. Gil; A. Vicente; O. Reinoso; L. Payá; R. Puerto. "Visual Navigation using the Monte-Carlo Algorithm". Innovation, Technology and Research on Multimedia, Image Processing and Computer Vision. pp. 174 - 178. IADAT, 04/2005. ISSN 1698-1073, ISBN 84-933971-5-6
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

107 L.M. Jiménez; R. Puerto; O. Reinoso; C. Fernández; R. Ñeco. "Recolab: Laboratorio Remoto de Control utilizando Matlab y Simulink". RIAI Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. 2 (2), pp. 64 - 72. CEA-IFAC, 03/2005.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

108 Saltaren R.; Aracil R.; Oscar Reinoso. "Analysis of a climbing parallel robot for construction applications". Computer-Aided Civil and Infrastructure Engineering. 19 - 6, pp. 436 - 445. 11/2004. ISSN 1093-9687
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.219

109 Vicente A.; Fernández C.; Reinoso O.; Payá L.. "3D Object Recognition from Appearance: PCA Versus ICA Approaches". Lecture Notes in Computer Science Image Analysis and Recognition: International Conference ICIAR 2004. 3211 - 2004, pp. 547 - 555. Springer-Verlag, 10/2004. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.504

110 Azorin J.M.; Reinoso O.; Aracil R.; Ferre M.. "Generalized Control Method by State Convergence of Teleoperation Systems with Time-Delay". AUTOMATICA. 40 - 9, pp. 1575 - 1582. PERGAMON, 09/2004. ISSN 0005-1098
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.630

111 Azorin J.M.; Reinoso O.; Aracil R.; Ferre M.. "Control of Teleoperators with Communication Time Delay through State Convergence". JOURNAL OF ROBOTIC SYSTEMS. 21 - 4, pp. 167 - 182. WILEY INTERSCIENCE, 04/2004. ISSN 0741-2223
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.380

112 Ñeco R.; Reinoso O.; Pérez C.; Azorín J.M.; Sabater J.M.. "A Relational Database Design for a Dynamic Environment Simulation Tool". ARTIFICIAL INTELLIGENCE AND APPLICATIONS. pp. 173 - 177. Acta Press, 09/2003. ISSN 1482-7913, ISBN 0-88986-390-3
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Libro

113 Fernández C.; Vicente M.A.; Pérez C.; Reinoso O.; Aracil R.. "Learning to Grasp from Examples in Telerobotics". ARTIFICIAL INTELLIGENCE AND APPLICATIONS. pp. 445 - 450. Acta Press, 09/2003. ISSN 1482-7913, ISBN 0-88986-390-3
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Libro

114 Vicente M.A.; Reinoso O.; Perez C.; Fernández C.; Sabater J.M.. "Recognition and Location of Real Objects using Eigenimages and a Neural Network Classifier". Visual Communications and Image Processing 2003 Proceedings of SPIE. 5150, pp. 385 - 392. Lugano, SwitzerlandSPIE, 07/2003. ISSN 0277-786X
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Libro

115 Almonacid M.; Saltaren R.; Aracil R.; Reinoso O.. "Motion Planning of a Climbing Parallel Robot". IEEE Transactions on Robotics and Automation IEEE Robotics and Automation Society. 19 No. 3, pp. 485 - 489. IEEE, 06/2003. ISSN 1042-296X
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.103

116 Aracil R.; Saltaren R.; Reinoso O.. "Parallel Robots for Autonomous Climbing along Tubular Structures". ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 42 - 2, pp. 125 - 134. HollandELSEVIER SCIENCE, 02/2003. ISSN 0921-8890
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.620

117 García N.; Mamani G.; Reinoso O.; Nasisi O.; Aracil R.; Carelli R.. "Visual Servo Control of Industrial Robot Manipulator". IFAC b'02 15th Trienal World Congress of the International Federation of Automatic Control, ROBOTICSPERGAMON, Elsevier Science Ltd.K, pp. 485 - 490. Elsevier, 2003. ISBN 0-08-044226-9
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Libro

118 Ñeco R.; Reinoso O.; Azorín J.M.; Sabater J.M.; Vicente A.; García N.. "Automatic Adaptation of a Natural Language Interface to a Robotic System". IBERAMIA-2002 Advances in Artificial Intelligence LECTURE NOTES IN ARTIFICIAL INTELLIGENCE 2527 Subseries of Lecture Notes in Computer Science. 2527, pp. 714 - 723. Springer-Verlag, 11/2002. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.515

119 Fernández C.; Reinoso O.; Valero S.; Aracil R.; Azorin J.Mª.. "Contact Estimation Through Force/Torque Measurements in a 6Dof Insertion Application". CMMSE-2002 Computational and Mathematical Methods on Science and Engineering. pp. 95 - 102. Alicante(España): 09/2002. ISBN 84-607-5365-4
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Libro

120 A. Vicente; P. Gil; O. Reinoso; F. Torres. "Objects Recognition by means of projective invariants considering corner-points". JOURNAL of WSCG International Conference in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision 2002. 10 - 3, pp. 129 - 136. WSCG, 02/2002. ISSN 1213-6972
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

121 R. Puerto; Ó. Reinoso; R.P. Ñeco; N. García; L.M. Jiménez. "Remote Lab for control applications using Matlab". IBCE 2001 Internet Based Control Education. pp. 121 - 127. Pergamon, 2002. ISSN 1474-6670,ISBN 0-08-043984 5
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Libro

122 Ó. Reinoso; J. Mª Sebastián; R. Aracil; F. Torres. "Morphological operations with subpixel resolution on digital images". Machine Graphics & Vision. 10 - 1, pp. 89 - 102. POLAND05/2001. ISSN 1230-0535
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Categoría:** Computer Vision and Pattern Recognition
Índice de impacto: SJR: 0.000 (2001) 34 de 37 en la categoría Computer Vision and Pattern Recognition

123 R. Aracil; J. Mª Sabater; R. Saltarén; Ó. Reinoso. "Robots trepadores de estructura paralela: Aplicación al mantenimiento de palmeras". DYNA Ingeniería e Industria. LXXV - 1, pp. 55 - 60. 2000. ISSN 0012-7361
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

124 L.M.Jiménez; O. Reinoso; R. Aracil; F. Torres; J.M. Sebastián. "Vergence Control System for Stereo Depth Recovery". Machine Vision Applications in Industrial Inspection VII (SPIE). 3652, pp. 232 - 237. SPIE, 25/01/1999. ISBN 0-8194-3123-0
Tipo de producción: Artículo científico

125 Dpto. Técnico de Protos Desarrollo; S.A.; Dpto. DISAM de la Unversidad Politécnica de Madrid. "Automated Real-time visual inspection system for high-resolution superimposed printings". Image and Vision Computing (1998). 16, pp. 947 - 958. Elsevier, 10/1998. ISSN 0262-8856
Tipo de producción: Artículo científico
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.431

126 Oscar Reinoso. "Sistema de Inspección Visual Automático: Control de calidad de baldosas". Automática e Instrumentación. 283, pp. 79 - 82. SPAIN03/1998. ISSN 0213-3113
Tipo de producción: Artículo científico

127 J.M.Sebastián; O.Reinoso; R.Aracil; D.García; F.Torres. "Job-shop Scheduling Applied to Computer Vision". Parallel and Distributed methods for Image Processing (SPIE). 3166, pp. 158 - 169. 28/07/1997. ISSN 0277-786X, ISBN 0-8194-2588-5
Tipo de producción: Artículo científico

128 O.Reinoso; J.M.Sebastián; R.Aracil. "Reconstruction of Step Edges with Subpixel Accuracy in Graylevel Images". Image and Restoration II (SPIE). 3170, pp. 215 - 226. 28/07/1997. ISSN 0277-786X
Tipo de producción: Artículo científico

129 F.Torres; J.M.Sebastian; R.Aracil; L.M.Jimenez; O.Reinoso. "Image Restoration with Subpixel Accuracy in Digital Images". Image Processing & Communications Journal. 3 - 1-2, pp. 3 - 12. 07/1997. ISSN 1425-140X
Tipo de producción: Artículo científico

130 J.M. Sebastián; F.Torres; R.Aracil; O.Reinoso; L.M.Jiménez; D.García. "Non-Linear Image Processing Applied to Template Matching". Pattern Recognition and Image Analysis. 1, pp. 157 - 162. 04/1997. ISBN 84-922529-0-1
Tipo de producción: Artículo científico

131 David Valiente García; Yerai Berenguer; Luis Payá Castelló; N.M. Fonseca; Oscar Reinoso García. Environment virtualization for visual localization and mapping. Advances in Intelligent Systems and Computing. Robotics in Education (RiE 2019). 1023, pp. 209 - 221. Springer, 2019. ISBN 978-3-030-26945-6
DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-030-26945-6_19
Tipo de producción: Capítulo de libro
Tipo de soporte: Libro
Posición de firma: 5
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Nº total de autores: 5

132 L. Payá; O. Reinoso; F. Amorós; M. Ballesta. "Development of a virtual laboratory to teach mobile robots". 8th International Conference of Education, Research and Innovation (ICERI 2015). pp. 1742 - 1750. SevillaIATED, 11/2015. ISSN 2340-1095, ISBN 978-84-608-2657-6
Tipo de producción: Capítulo de libro

133 A. Peidró; A. Gil; J.Mª Marin; Y. Berenguer; L. Payá; O. Reinoso. "Monte-Carlo workspace calculation of a serial-parallel biped robot". ROBOT 2015: Second Iberian Robotics Conference Advances in Robotics, Volume 2 Advances in Intelligent Systems and Computing Volume 418. pp. 157 - 170. Springer, 11/2015. ISSN 2194-5357, ISBN 978-3-319-27148-4
DOI: http://dx.doi.org/10.1007/978-3-319-27149-1
Tipo de producción: Capítulo de libro

134 Y. Berenguer; L. Payá; A. Peidró; A. Gil; O. Reinoso. "Nearest position estimation using omnidirectional images and global appearance descriptors". ROBOT 2015: Second Iberian Robotics Conference Advances in Robotics, Volume 2 Advances in Intelligent Systems and Computing Volume 418. pp. 517 - 532. Springer, 11/2015. ISSN 2194-5357, ISBN 978-3-319-27148-4
DOI: http://dx.doi.org/10.1007/978-3-319-27149-1
Tipo de producción: Capítulo de libro

135 D. Valiente; A. Gil; L. Fernández; O. Reinoso. "Visual SLAM Based on Single Omnidirectional Views". Informatics in Control, Automation and Robotics Lecture Notes on Electrical Engineering. 283, pp. 131 - 146. Springer-Verlag, 02/2014. ISBN 978-3-319-03499-7
DOI: 10.1007/978-3-319-03500-0_9
Colección: Lecture Notes on Electrical Engineering
Tipo de producción: Capítulo de libro
Tipo de soporte: Libro

136 L. Fernández; L. Payá; F. J. Amorós; O. Reinoso. "A comparison of Appearance-based descriptors in a Visual SLAM approach". Encyclopedia of Information Science and Technology, Third Edition. pp. 3187 - 3196. USAInformation Science Reference, 2014.
DOI: http://dx.doi.org/10.4018/978-1-4666-5888-2
Tipo de producción: Capítulo de libro

137 D. Ubeda; Jose Mª Marín; A. Gil; O. Reinoso. "Design and postures of a serial robot composed by closed-loop kinematic chains". SERIAL AND PARALLEL ROBOT MANIPULATORS – Kinematics, Dynamics, Control and Optimization Chapter 7. 2, pp. 395 - 398. CroatiaSerdar Kucuk INTECH, 03/2012. ISBN 978-953-51-0437-7
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

138 M. Ballesta; A. Gil; O. Reinoso; L. Payá. "Building visual maps with a Team of mobile robots". Multi-Robot Systems, Trends and Development. Cap. 6, pp. 95 - 108. InTech, 01/2011. ISBN 978-953-307-425-2
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

139 L. Payá; O. Reinoso; F. Amorós; L. Fernández; A. Gil. "Probabilistic Map Building, Localization and Navigation of a Team of Mobile Robots. Application to Route Following". Multi-Robot Systems, Trends and Development. Cap. 11, pp. 191 - 210. InTech, 01/2011. ISBN 978-953-307-425-2
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

140 L. Paya; O. Reinoso; D. Ubeda; L.M. Jiménez; J.Mª Marin. "Development of a Web-based educational platform to interact with remote mobile robots". Developing and Utilizing E-Learning Applications Chapter 3. pp. 46 - 65. New YorkINFORMATION SCIENCE REFERENCE, 2011. Disponible en Internet en: <-based educational platform to interact with remote mobile robots">. ISBN 978-1-61692-791-2
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

141 M. Ballesta; O. Reinoso; A. Gil; L. Paya; M. Juliá. "Evaluation of aligning methods for landmark-based maps in visual SLAM". Robot Localization and Map Building Chapter 7. pp. 133 - 150. CroatiaINTECH, 2010. ISBN 978-953-7619-83-1
Tipo de producción: Capítulo de libro

142 M. Ballesta; O. Reinoso; A. Gil; M. Juliá; L. Payá. "A solution for the Map Fusion Problem in Cooperative Visual SLAM". Emerging Technologies, Robotics and Control Systems, 3rd Edition International Society for Advanced Research. pp. 21 - 26. ITALYInternational SAR, 2009. ISBN 978-88-901928-8-3
Tipo de producción: Capítulo de libro

143 M. Ballesta; O. Reinoso; A. Gil; M. Juliá; L. Payá. "Aligning Methods for Visual Landmark-based maps". Recent Advances in Control Systems, Robotics and Automation Third Edition. 1, pp. 98 - 103. Palermo(Italia): INTERNATIONALSAR, 2009. ISBN 978-88-901928-6-9
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

144 L. Paya; O. Reinoso; A. Gil; J. Sogorb. "Multi-robot Route Following Using Omnidirectional Vision and Appearance-Based Representation of the Environment". Hybrid Artificial Intelligence Systems, HAIS 2008 Lecture Notes Artificial Intelligence LNAI 5271. 5271, pp. 680 - 687. Burgos, SpainSpringer, 06/2008. ISSN 0302-9743, ISBN 3-540-87655-3
Tipo de producción: Capítulo de libro

145 L. Paya; O. Reinoso; J.L. Aznar; A. Gil; José Mª Marín. "Appearance-Based Processes in Multi-Robot Navigation". Recent Advances in MULTI ROBOT SYSTEMS in-TECH. pp. 153 - 170. Aleksandar Lazinica, 2008. ISBN 978-3-902613-24-0
Tipo de producción: Capítulo de libro

146 A. Gil; O. Reinoso; M. Ballesta; D. Ubeda. "Dealing with Data Association inVisual SLAM". COMPUTER VISION. pp. 99 - 110. ViennaIN-TECH, 2008. ISBN 978-953-7619-21-3
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

147 M. Ballesta; A. Gil; O. Reinoso; O. Martínez-Mozos. "Evaluation of Interest Point Detectors for Visual SLAM". Recent Advances in Control Systems, Robotics and Automation 2nd Edition. pp. 190 - 199. ItalyInternationalSar, 2008. ISBN 978-88-901928-3-8
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

148 M. Juliá; A. Gil; L. Payá; O. Reinoso. "Local Minima Detection in Potential Field Based Cooperative Multi-robot Exploration". Emerging Technologies, Robotics and Control Systems. 2nd Edition. pp. 17 - 23. ItalyInternationalSar, 2008. ISBN 978-88-901928-5-2
Tipo de producción: Capítulo de libro

149 R. Saltaren; R. Aracil; O. Reinoso; E. Yime. "Climbing with Parallel Robots". Bioinspiration and Robotics Walking and Climbing Robots. pp. 209 - 226. (Austria): I-Tech Education and Publishing, 08/2007. ISBN 978-3-902613-15-8
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

150 A. Gil; O. Reinoso; L. Payá; M. Ballesta; J.M. Pedrero. "Managing Data Association in visual SLAM using SIFT Features". Emerging Technologies, Robotics and Control Systems INTERNATIONALSAR. 2, pp. 108 - 113. Internacional Society for Advanced Research, 07/2007. ISBN 978-88-901928-2-1
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

151 O. Reinoso; R. Aracil; R. Saltarén. "Using Parallel Platforms as Climbing Robots". INDUSTRIAL ROBOTICS: Programming, Simulation and Applications. pp. 663 - 676. Advanced Robotic Systems International, 02/2007. ISBN 3-86611-286-6
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

152 O. M. Martínez; A. Gil; M. Ballesta; O. Reinoso. "Interest Point Detectors for Visual SLAM". Current Topics in Artificial Intelligence Lecture Notes in Artificial Intelligence LNAI. 4788, pp. 170 - 179. SPRINGER-VERLAG, 2007. ISSN 0302-9743, ISBN 978-3-540-75270-7
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

153 O. Reinoso; C. Fernández; R. Ñeco. "User Voice Assistance Tool for Teleoperation". Advances in Telerobotics Springer Tracts in Advanced Robotics. 31, pp. 107 - 120. SPRINGER-VERLAG, 2007. ISSN 1610-7438, ISBN 3-540-71363-8
Tipo de producción: Capítulo de libro

154 García N.; Reinoso O.; Ñeco R.; Azorín J.M.; Sabater J.M.. "Control Architectures and Advanced Interfaces for Telerobotic Systems". METHODOLOGY AND TOOLS IN TELEMANIPULATION SYSTEMS VIA INTERNET. SPAINUniversidad Jaume I, 2004. ISBN 84-8021-462-7
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

155 J.Mª Sebastián; O. Reinoso; R. Aracil; D.García; F. Torres. "Reconstruction of step edges with subpixel accuracy in gray-level images". Mathematical Imaging and Vision. 8, SPIE, 12/1999. ISBN 0-8194-3504-X
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro

156 Oscar Reinoso Garcia; Luis Paya Castello. Mobile Robots Navigation. Mobile Robots Navigation. pp. 1 - 300. MDPI, 06/2020. ISBN 978-3-03928-671-3
DOI: https://doi.org/10.3390/books978-3-03928-671-3
Tipo de producción: Libro o monografía científica **Tipo de soporte:** Libro
Posición de firma: 1

Nº total de autores: 2

157 Oscar Reinoso Garcia; Luis Paya Castello. Visual Sensors. Visual Sensors. pp. 1 - 738. MDPI, 03/2020. ISBN 978-3-03928-338-5
DOI: https://doi.org/10.3390/books978-3-03928-339-2
Tipo de producción: Libro o monografía científica **Tipo de soporte:** Libro
Posición de firma: 1
Nº total de autores: 2 **Autor de correspondencia:** Si

158 O. Reinoso; A. Gil. "Problemas Resueltos de Sistemas de Control". PROBLEMAS RESUELTOS DE SISTEMAS DE CONTROL (E-book). pp. 1 - 180. SpainUniversidad Miguel Hernández, 2014. ISBN 9788416024148
Tipo de producción: Libro o monografía científica

159 L.M. Jiménez; O. Reinoso; M. Juliá; A. Gil; J. Mª Marin. "Iniciación a las centralitas telefónicas con ASTERISK". INICIACIÓN A LAS CENTRALITAS TELEFÓNICAS CON ASTERISK. pp. 1 - 150. Alicante(España): ECU, 2010.
Tipo de producción: Libro o monografía científica

160 Reinoso O.; Sebastián J.M.; Torres F.; Aracil R.. "Control de Sistemas Discretos". CONTROL DE SISTEMAS DISCRETOS. pp. 1 - 332. SPAINMcGrawHill, 04/2004. ISBN 84-481-4204-7
Tipo de producción: Libro o monografía científica **Tipo de soporte:** Libro

161 Ñeco R.; Reinoso O.; García N.; Aracil R.. "Apuntes de Sistemas de Control". APUNTES DE SISTEMAS DE CONTROL. pp. 1 - 420. Alicante(España): ECU, 11/2003. ISBN 84-8454-305-6
Tipo de producción: Libro o monografía científica **Tipo de soporte:** Libro

162 L.M. Jiménez; R. Puerto; Ó. Reinoso. "Sistemas Informáticos de Tiempo Real". "Sistemas Informáticos de Tiempo Real". pp. 1 - 330. SPAINUniversidad Miguel Hernández, 10/2000. ISBN 84-930187-1-6
Tipo de producción: Libro o monografía científica **Tipo de soporte:** Libro

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

1 Título del trabajo: Entrenamiento, optimización y validación de una CNN para localización jerárquica mediante imágenes omnidireccionales
Nombre del congreso: XLII Jornadas de Automática 2021
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Castellón, Comunidad Valenciana, España
Fecha de celebración: 01/09/2021
Fecha de finalización: 03/09/2021
Entidad organizadora: CEA **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
Cabrera; Cebollada Lopez; Ballesta Galdeano; Jiménez García; Payá Castelló; Reinoso García. "Entrenamiento, optimización y validación de una CNN para localización jerárquica mediante imágenes omnidireccionales". pp. 640 - 647. ISBN 978-84-9749-804-3
DOI: https://doi.org/10.17979/spudc.9788497498043.640

2 Título del trabajo: Evaluación de descriptores locales en localización visual con imágenes ojo de pez
Nombre del congreso: XLII Jornadas de Automática 2021
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Castellón, Comunidad Valenciana, España
Fecha de celebración: 01/09/2021

Fecha de finalización: 03/09/2021
Entidad organizadora: CEA **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Forma de contribución: Artículo científico
Payá Castelló; Flores Tenza; Valiente Garía; Gil Aparicio; Peidró Vidal; Reinoso García. "Evaluación de nuevos modos de empleo de los descriptors de apariencia global en tareas de localización". 1, pp. 507 - 514. ISBN 978-84-9749-804-3
DOI: https://doi.org/10.17979/spudc.9788497498043.640

3 Título del trabajo: Evaluating the influence of feature matching on the performance of visual localization with fishey images
Nombre del congreso: ICINCO 2021: 18th Int. Conf. On Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso
Fecha de celebración: 06/07/2021
Fecha de finalización: 08/07/2021
Forma de contribución: Artículo científico
Flores Tenza; Valiente García; Cebollada López; Reinoso García; Payá Castelló. En: **18th Int. Conf. On Informatics in Control, Automation and Robotics.** 1, pp. 434 - 442. ScitePress, ISSN 2184-2809, ISBN 978-989-758-522-7

4 Título del trabajo: A Robust CNN Training Approach to Address Hierarchical Localization with Omnidirectional Images
Nombre del congreso: ICINCO 2021: 18th Int. Conf. On Informatics in Control, Automation and Robotics
Fecha de celebración: 06/07/2021
Fecha de finalización: 08/07/2021
Publicación en acta congreso: Si
Cabrera; Cebollada Lopez; Payá Castelló; Flores Tenza; Reinoso García. "A Robust CNN Training Approach to Address Hierarchical Localization with Omnidirectional Images". 1, pp. 301 - 311. ScitePress, ISSN 2184-2809, ISBN 978-989-758-522-7

5 Título del trabajo: Design of a virtual laboratory and a set of practical sessions in state-space control
Nombre del congreso: 15th International Technology, Education and Development Conference
Tipo evento: Congreso
Fecha de celebración: 08/03/2021
Fecha de finalización: 09/03/2021
Entidad organizadora: INTED
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Reinoso García; Flores Tenza; Payá Castelló; Valiente García; Ballesta Galdeano. "Design of a virtual laboratory and a set of practical sessions in state-space control". 1, pp. 5953 - 5061. ISSN 2340-1079, ISBN 978-84-09-27666-0

6 Título del trabajo: New practical approach to circuit analysis in dual-mode teaching
Nombre del congreso: INTED 2021
Fecha de celebración: 08/03/2021
Fecha de finalización: 09/03/2021
Entidad organizadora: INTED
Publicación en acta congreso: Si
Ballesta Galdeano; Flores Tenza; Payá Castelló; Reinoso García. "15th International Technology, Education and Development Conference". En: **New practical approach to circuit analysis in dual-mode teaching.** 1, pp. 6067 - 6075. ISSN 2340-1079, ISBN 978-84-09-27666-0

7 Título del trabajo: A Deep Learning Tool to Solve Localization in Mobile Autonomous Robotics
Nombre del congreso: ICINCO 2020: 17th Int. Conf. On Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso
Fecha de celebración: 07/07/2020
Fecha de finalización: 09/07/2020
Entidad organizadora: INSTICC
Publicación en acta congreso: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Sergio Cebollada Lopez; Luis Paya Castello; Maria Flores Tenza; Adrian Peidro Vidal; Vicente Roman Erades; Oscar Reinoso Garcia. "A Deep Learning Tool to Solve Localization in Mobile Autonomous Robotics". En: **ICINCO 2020.** 1, pp. 232 - 241. ScitePress, ISSN 2184-2809, ISBN 978-989-758-442-8

8 Título del trabajo: An Evaluation of New Global Appearance Descriptor Techniques for Visual Localization in Mobile Robots under Changing Lighting Conditions
Nombre del congreso: ICINCO 2020: 17th Int. Conf. On Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso
Fecha de celebración: 07/07/2020
Fecha de finalización: 09/07/2020
Entidad organizadora: INSTICC
Publicación en acta congreso: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Vicente Roman Erades; Luis Paya Castello; Sergio Cebollada Lopez; Adrian Peidro Vidal; Oscar Reinoso Garcia. "An Evaluation of New Global Appearance Descriptor Techniques for Visual Localization in Mobile Robots under Changing Lighting Conditions". En: **ICINCO 2020.** 1, pp. 377 - 384. ScitePress, ISSN 2184-2809, ISBN 978-989-758-442-8

9 Título del trabajo: Solution of the Forward Kinematic Problem of 3UPS-PU Parallel Manipulators based on Constraint Curves
Nombre del congreso: ICINCO 2020: 17th Int. Conf. On Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso
Fecha de celebración: 07/07/2020
Fecha de finalización: 09/07/2020
Entidad organizadora: INSTICC
Publicación en acta congreso: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Adrian Peidro Vidal; Luis Paya Castello; Sergio Cebollada Lopez; Vicente Roman Erades; Oscar Reinoso Garcia. "Solution of the Forward Kinematic Problem of 3UPS-PU Parallel Manipulators based on Constraint Curves". En: **ICINCO 2020.** 1, pp. 324 - 334. ScitePress, ISSN 2184-2809, ISBN 978-989-758-442-8

10 Título del trabajo: Simulation tool for analyzing the Kinetostatic effects of singularities in parallel robots
Nombre del congreso: 24th IEEE Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 10/09/2019
Fecha de finalización: 13/09/2019
Entidad organizadora: IEEE
Forma de contribución: Artículo científico
Adrian Peidro Vidal; José María Marín Lopez; Luis Payá Castelló; Oscar Reinoso García. pp. 812 - 819. IEEE, ISBN 978-1-7281-0303-7

11 **Título del trabajo:** Evaluación de nuevos modos de empleo de los descriptors de apariencia global en tareas de localización
Nombre del congreso: XL Jornadas de Automática 2019
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: El Ferrol, España
Fecha de celebración: 04/09/2019
Fecha de finalización: 06/09/2019
Entidad organizadora: CEA **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Forma de contribución: Artículo científico
Oscar Reinoso García; Vicente Roman Erades; Sergio Cebollada Lopez; Luis Payá Castelló; Maria Flores; Arturo Gil Aparicio. pp. 842 - 848. ISBN 978-84-9749-716-9
DOI: https://doi.org/10.17979/spudc.9788497497169

12 **Título del trabajo:** Planificación de trayectorias de un robot móvil modular con un único actuador
Nombre del congreso: XL Jornadas de Automatica 2019
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: El Ferrol, España
Fecha de celebración: 04/09/2019
Fecha de finalización: 06/09/2019
Entidad organizadora: CEA **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Forma de contribución: Artículo científico
Adrian Peidro Vidal; Julio Gallego; Luis Payá Castello; José María Marín López; Oscar Reinoso García. pp. 764 - 771. CEA, ISBN 978-84-9749-716-9
DOI: https://doi.org/10.17979/spudc.9788497497169

13 **Título del trabajo:** Uso de técnicas de machine learning para realizar mapping en robótica móvil
Nombre del congreso: XL Jornadas de Automática 2019
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: El Ferrol, España
Fecha de celebración: 04/09/2019
Fecha de finalización: 06/09/2019
Entidad organizadora: CEA **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Forma de contribución: Artículo científico
Sergio Cebollada; Luis Paya Castello; Vicente Roman Erades; Maria Flores Tienza; Luis Miguel Jimenez García; Oscar Reinoso García. pp. 686 - 693. CEA, ISBN 978-84-9749-716-9
DOI: https://doi.org/10.17979/spudc.9788497497169

14 **Título del trabajo:** An evaluation between global appearance descriptors based on analytic methods and Deep Learning techniques for localization in autonomous mobile robots
Nombre del congreso: 16th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics – ICINCO 2019
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Prague, República Checa
Fecha de celebración: 29/07/2019
Fecha de finalización: 31/07/2019
Entidad organizadora: INSTICC
Ciudad entidad organizadora: Prague, República Checa
Forma de contribución: Artículo científico
Sergio Cebollada Lopez; Luis Payá Castelló; David Valiente García; X. Jiang; Oscar Reinoso García. 2, pp. 284 - 291. ScitePress, ISSN 2184-2809, ISBN 978-989-758-380-3

15 **Título del trabajo:** Estudio de descriptores holísticos basados en métodos analíticos y técnicas de Deep learning para localización con robots móviles
Nombre del congreso: Jornadas Nacionales Robótica 2019
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 13/06/2019
Fecha de finalización: 14/06/2019
Entidad organizadora: CEA **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Forma de contribución: Artículo científico
Sergio Cebollada; Luis Payá Castelló; Adrián Peidró Vidal; Luis Miguel Jiménez García; Oscar Reinoso García. pp. 1 - 8. ISBN 978-84-09-12133-5

16 **Título del trabajo:** Trajectory planning for MASAR: a new modular and single-actuator robot
Nombre del congreso: Jornadas Nacionales Robótica 2019
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 13/06/2019
Fecha de finalización: 14/06/2019
Entidad organizadora: CEA **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Forma de contribución: Artículo científico
Adrian Peidró Vidal; Julio Gallego; Luis Payá Castelló; José María Marín López; Oscar Reinoso García. pp. 118 - 125. CEA, ISBN 978-84-09-12133-5

17 **Título del trabajo:** Active learning program supported by online simulation applet in engineering education
Nombre del congreso: 9th International Conference on Simulation and Modelling Methodologies, Technologies and Applications (SIMULTECH 2019)
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Prague, República Checa
Fecha de celebración: 09/05/2019
Fecha de finalización: 11/05/2019
Entidad organizadora: SIMULTECH
Forma de contribución: Artículo científico
David Valiente García; Luis Payá Castelló; Susana Fernandez de Avila Lopez; Juan Carlos Ferrer; Oscar Reinoso García. pp. 121 - 128. ScitePress, ISSN 2184-2841, ISBN 978-989-758-381-0
DOI: https://doi.org/10.5220/0007916401210128

18 **Título del trabajo:** Dynamic Catadioptric Sensory Data Fusion for Visual Localization in Mobile Robotis
Nombre del congreso: 7th International Symposium on Sensor Science
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Napoli, Italia
Fecha de celebración: 09/05/2019
Fecha de finalización: 11/05/2019
Entidad organizadora: MDPI
Forma de contribución: Artículo científico
Sergio Cebollada Lopez; Luis Payá Castelló; David Valiente García; X. Jiang; Oscar Reinoso Garcia. 15 - 1:2, pp. 1 - 4. MDPI, ISSN 2504-3900
DOI: https://doi.org/10.3390/proceedings2019015002

19 **Título del trabajo:** Evaluación de descriptores de apariencia global en tareas de localización bajo cambios de iluminación
Nombre del congreso: XXXIX Jornadas de Automática
Tipo evento: Jornada

Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Badajoz, Extremadura, España
Fecha de celebración: 05/09/2018
Fecha de finalización: 07/09/2018
Entidad organizadora: CEA-IFAC
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Vicente Román Erades; Luis Payá Castelló; Adrián Peidró Vidal; David Valiente García; Luis M. Jiménez García; Oscar Reinoso García. pp. 306 - 313. CEA-IFAC, ISBN 978-84-09-04460-3

20 **Título del trabajo:** Laboratorio virtual móvil de robots paralelos
Nombre del congreso: XXXIX Jornadas de Automática
Tipo evento: Jornada
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Badajoz, Extremadura, España
Fecha de celebración: 05/09/2018
Fecha de finalización: 07/09/2018
Entidad organizadora: CEA-IFAC
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Adrián Peidró Vidal; Luis Payá Castelló; Vicente Román Erades; Arturo Gil Aparicio; Oscar Reinoso García. pp. 306 - 313. CEA-IFAC, ISBN 978-84-09-04460-3

21 **Título del trabajo:** Analysis and design of a Serial-Parallel Redundant Biped Climbing Robot
Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica. Spanish Robotics Conference
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Valladolid, Castilla y León, España
Fecha de celebración: 14/06/2018
Fecha de finalización: 15/06/2018
Entidad organizadora: CEA-IFAC
Forma de contribución: Artículo científico
Adrian Peidró Vidal; José Mª Marín López; Arturo Gil Aparicio; Yerai Berenguer Fernández; Oscar Reinoso García. ISBN 978-84-09-02877-1

22 **Título del trabajo:** Uso de descriptors basados en apariencia global para la localización y creación de mapas
Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica. Spanish Robotics Conference
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Valladolid, Castilla y León, España
Fecha de celebración: 14/06/2018
Fecha de finalización: 15/06/2018
Entidad organizadora: CEA-IFAC
Forma de contribución: Artículo científico
Yerai Berenguer Fernández; Luis Payá Castelló; Adrian Peidró Vidal; Oscar Reinoso García. ISBN 978-84-09-02877-1

23 **Título del trabajo:** A multi-perspective simulatior for visualizing and analyzing the kinematics and singulatirites of 2UPS/U parallel mechanisms
Nombre del congreso: INTED 2018 – 12th Annual International Technology, Education and Development
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Valencia, Comunidad Valenciana, España

Fecha de celebración: 05/03/2018
Fecha de finalización: 07/03/2018
Entidad organizadora: INTED
Publicación en acta congreso: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Adrián Peidró Vidal; Antonio Belando; David Valiente García; Oscar Reinoso García; Luis Payá Castelló. "12th Annual International Technology, Education and Development". 2018, pp. 1 - 10. IATED, ISSN 2340-1079, ISBN 978-84-697-9480-7
Depósito legal: V-262-2018

24 Título del trabajo: Development of a platform to simulate virtual environments for robot localization
Nombre del congreso: INTED 2018 – 12th Annual International Technology, Education and Development
Ciudad de celebración: Valencia, Comunidad Valenciana, España
Fecha de celebración: 05/03/2018
Fecha de finalización: 07/03/2018
Entidad organizadora: INTED
Publicación en acta congreso: Si
Forma de contribución: Artículo científico
David Valiente García; Yerai Berenguer; Luis Payá Castelló; Adrián Peidró Vidal; Oscar Reinoso García. pp. 1 - 10. IATED, ISSN 2340-1079, ISBN 978-84-697-9480-7
Depósito legal: V-262-2018

25 Título del trabajo: Laboratorio virtual educativo de robótica paralela
Nombre del congreso: IV Seminario de Innovación Docente en Automática
Ciudad de celebración: Leon, Castilla y León, España
Fecha de celebración: 08/01/2018
Fecha de finalización: 10/01/2018
Entidad organizadora: CEA-IFAC
Adrián Peidró Vidal; Arturo Gil Aparicio; José Mª Marín López; Oscar Reinoso García.

26 Título del trabajo: Algoritmo de SLAM utilizando apariencia global de imágenes omnidireccionales
Nombre del congreso: XXXVIII JORNADAS DE AUTOMÁTICA
Ciudad de celebración: Gijon, España
Fecha de celebración: 06/09/2017
Fecha de finalización: 09/09/2017
Entidad organizadora: CEA-IFAC
Forma de contribución: Artículo científico
Yerai Berenguer; Luis Payá Castelló; Mónica Ballesta Galdeano; Luis M. Jiménez García; Sergio Cebollada López; Oscar Reinoso García. En: **Proceedings Congreso.** pp. 956 - 963. CEA-IFAC, ISBN 978-84-16664-74-0

27 Título del trabajo: Análisis de estabilidad de singularidades aisladas en robots paralelos mediante desarrollos de Taylor de segundo orden
Nombre del congreso: XXXVIII JORNADAS DE AUTOMÁTICA
Ciudad de celebración: Gijon, España
Fecha de celebración: 06/09/2017
Fecha de finalización: 09/09/2017
Entidad organizadora: CEA-IFAC
Forma de contribución: Artículo científico
Adrián Peidró Vidal; Oscar Reinoso García; Arturo Gil Aparicio; Jose Mª Marín López; Luis Payá Castelló. En: **Proceedings Congreso.** pp. 821 - 828. CEA-IFAC, ISBN 978-84-16664-74-0

28 **Título del trabajo:** SLAM Algorithm by using global appearance of omnidirectional images
Nombre del congreso: 14th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics – ICINCO 2017
Ciudad de celebración: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de celebración: 26/07/2017
Fecha de finalización: 28/07/2017
Entidad organizadora: IEEE
Forma de contribución: Artículo científico
Yerai Berenguer; Luis Payá Castelló; Adrián Peidró Vidal; Oscar Reinoso García. "14th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics – ICINCO 2017". 2, pp. 382 - 388. Insticc, ISBN 978-989-758-264-6
DOI: https://doi.org/10.5220/0006434503820388

29 **Título del trabajo:** Second-order Taylor stability analysis of isolated kinematic singularities of closed-chain mechanisms
Nombre del congreso: 14th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics – ICINCO 2017
Ciudad de celebración: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de celebración: 26/07/2017
Fecha de finalización: 28/07/2017
Entidad organizadora: IEEE
Forma de contribución: Artículo científico
Adrián Peidró Vidal; Oscar Reinoso García; Arturo Gil Aparicio; José Mª Marín López; Luis Payá Castelló; Yerai Berenguer. "14th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics – ICINCO 2017". 2, pp. 351 - 358. Insticc, ISBN 978-989-758-264-6
DOI: http://doi.org/10.5220/0006428503510358

30 **Título del trabajo:** A visual-based approach with an omnidirectional camera for localization and mapping tasks in mobile robotics
Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 08/06/2017
Fecha de finalización: 09/06/2017
Entidad organizadora: CEA-IFAC
Forma de contribución: Artículo científico
David Valiente García; Oscar Reinoso García; Arturo Gil Aparicio; Luis Payá Castelló; José Mª Marín López. En: **Proceedings Jornadas Nacionales de Robótica.** ISBN 978-84-697-3742-2

31 **Título del trabajo:** Creación de mapas topológicos a partir de la apariencia global de un conjunto de escenas
Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 08/06/2017
Fecha de finalización: 09/06/2017
Entidad organizadora: CEA-IFAC
Forma de contribución: Artículo científico
Luis Payá Castelló; Oscar Reinoso García; David Valiente García; David Ubeda; José Mª Marín López. En: **Proceedings Jornadas Nacionales de Robótica.** ISBN 978-84-697-3742-2

32 **Título del trabajo:** Compression of topological models and localization using the global appearance of visual information
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation ICRA 2017
Ciudad de celebración: Singapore, Singapur
Fecha de celebración: 29/05/2017
Fecha de finalización: 03/06/2017
Luis Payá Castelló; Walterio Mayol-Cuevas; Sergio Cebollada López; Oscar Reinoso García. "Proceedings of ICRA 2017". 2, pp. 351 - 358. IEEE, ISBN 978-1-5090-4632-4
DOI: https://doi.org/10.1109/ICRA.2017.7989661

33 **Título del trabajo:** Development of a graphical interface to simulate control systems using modern control techniques
Nombre del congreso: MSC 2016, IEEE Multiconference on Systems and Control
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Buenos Aires, Argentina
Fecha de celebración: 19/09/2016
Fecha de finalización: 22/09/2016
Forma de contribución: Artículo científico
Luis Payá Castelló; V.I. Montoya; David Ubeda; Luis Miguel Jiménez García; Oscar Reinoso Garcia. 2, pp. 833 - 838. IEEE, ISBN 978-1-50900754-7
DOI: 10.1109/CCA.2016.7587922

34 **Título del trabajo:** Alineamiento 3D desde posiciones no cercanas de un robot para trabajos en interiores a partir de imágenes RGB-D
Nombre del congreso: XXXVII Jornadas de Automática
Tipo evento: Jornada
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Fecha de finalización: 09/09/2016
Entidad organizadora: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
Forma de contribución: Artículo científico
Sergio Cebollada Lopez; Cristobal Parra Soriano; Miguel Juliá Cristobal; Mathew Holloway; Luis Miguel Jiménez García; Oscar Reinoso Garcia. pp. 374 - 381. ISBN 978-84-617-4298-1

35 **Título del trabajo:** Generación de DATA SETS simulando diferentes tipos de cámaras en entornos virtuales
Nombre del congreso: XXXVII Jornadas de Automática
Tipo evento: Jornada
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Fecha de finalización: 09/09/2016
Entidad organizadora: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
Forma de contribución: Artículo científico
Yerai Berenguer; Luis Paya Castello; Luis Miguel Jiménez García; Monica Ballesta Galdeano; Oscar Reinoso Garcia. pp. 49 - 56. ISBN 978-84-617-4298-1

36 **Título del trabajo:** Localización de robots móviles con 4 gdl mediante visión omnidireccional
Nombre del congreso: XXXVII Jornadas de Automática
Tipo evento: Jornada
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Fecha de finalización: 09/09/2016
Entidad organizadora: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC

Forma de contribución: Artículo científico
Cristobal Parra Soriano; Luis Miguel Jiménez García; Monica Ballesta Galdeano; Oscar Reinoso Garcia; David Valiente García. pp. 770 - 776. ISBN 978-84-617-4298-1

37 Título del trabajo: Modelado dinámico y simulación de un robot trepador serie cono 4 grados de libertad
Nombre del congreso: XXXVII Jornadas de Automática
Tipo evento: Jornada
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Fecha de finalización: 09/09/2016
Entidad organizadora: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
Forma de contribución: Artículo científico
Adrian Peidro Vidal; Alba Hortal Foronda; Arturo Gil Aparicio; Jose María Marín Lopez; David Ubeda Gonzalez; Oscar Reinoso Garcia. pp. 1067 - 1074. ISBN 978-84-617-4298-1

38 Título del trabajo: Calculation of the Boundaries and Barriers of the Workspace of a Redundant Serial-parallel Robot using the Inverse Kinematics
Nombre del congreso: 13th International Conferen on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO2016
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Lisboa, Portugal
Fecha de celebración: 29/07/2016
Fecha de finalización: 31/07/2016
Forma de contribución: Artículo científico
Adrián Peidró Vidal; Oscar Reinoso García; Arturo Gil Aparicio; José María Marín López; Luis Paya Castelló; Yerai Berenguer. 2, pp. 412 - 420. Instincc, ISBN 978-989-758-198-4
DOI: 10.5220/0005982403520359

39 Título del trabajo: Generation of Data Sets Simulating Different Kinds of Cameras in Virtual Environments
Nombre del congreso: 13th International Conferen on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO2016
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Lisboa, Portugal
Fecha de celebración: 29/07/2016
Fecha de finalización: 31/07/2016
Forma de contribución: Artículo científico
Yerai Berenguer; Luis Payá Castelló; Oscar Reinoso García; Adrián Peidró Vidal; Luis Miguel Jiménez García. 2, pp. 352 - 359. Instincc, ISBN 978-989-758-198-4
DOI: 10.5220/0005982403520359

40 Título del trabajo: Autonomous surveying of underfloor voids
Nombre del congreso: 47th International Symposium of Robotics ISR 2016
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Munich, Alemania
Fecha de celebración: 21/06/2016
Fecha de finalización: 22/06/2016
Forma de contribución: Artículo científico
Miguel Juliá Cristobal; Mathew Holloway; Oscar Reinoso García; PRN Childs. pp. 244 - 250. Springer, ISBN 978-3-8007-4231-8

41 **Título del trabajo:** A simulation tool to study the kinematics and control of 2RPR-PR Parallel Robotos
Nombre del congreso: 11th IFAC Symposium on Advances in Control Education (ACE)
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Bratislava, Eslovaquia
Fecha de celebración: 01/06/2016
Fecha de finalización: 03/06/2016
Forma de contribución: Artículo científico
Adrian Peidro Vidal; Oscar Reinoso García; Arturo Gil Aparicio; José María Marín López; Luis Payá Castello. "Preprints of the 11th IFAC Symposium on Advances in Control Education (ACE". pp. 268 - 273.

42 **Título del trabajo:** "Kinematic analysis and simulation of a hybrid biped climbing robot" Ref. revista / Libro: 12th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Nombre del congreso: 12th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Colmar, Francia
Fecha de celebración: 07/2015
Publicación en acta congreso: Si
Forma de contribución: Artículo científico
A. Peidró; A. Gil; J.Mª Marin; Y. Berenguer; O. Reinoso. 2, pp. 24 - 34. INSTICC (ScitePress), ISBN 978-989-758-123-6

43 **Título del trabajo:** "Relative height estimation using omnidirectional images and a global appearance approach" Ref. revista / Libro: 12th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Nombre del congreso: 12th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Ciudad de celebración: Colmar, Alsace, Francia
Fecha de celebración: 07/2015
Publicación en acta congreso: Si
Y. Berenguer; L. Payá; A. Peidró; O. Reinoso. 2, pp. 202 - 209. INSTICC (ScitePress), ISBN 978-989-758-123-6

44 **Título del trabajo:** "A Virtual Laboratory to Simulate the Control of Parallel Robots"
Nombre del congreso: 3rd IFAC Workshop on Internet Based Control Educacion (IBCE)
Ciudad de celebración: Brescia, Italia
Fecha de celebración: 04/06/2015
A. Peidró; O. Reinoso; A. Gil; J.Mª Marin; L. Payá. "Preprints of the 3rd IFAC Workshop on Internet Based Control Educacion (IBCE),". pp. 19 - 24.

45 **Título del trabajo:** "Control de un ascensor como caso práctico para la docencia de control avanzado"
Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 03/09/2014
Fecha de finalización: 05/09/2014
Entidad organizadora: CEA-IFAC
A. Peidró; A. Gil; J.Mª Marín; L. Payá; O. Reinoso. "Actas de las XXXV Jornadas de Automática, Ed. CEA-IFAC, Cap. 2". ISBN 978-84-697-0589-6

46 **Título del trabajo:** "Estimación de altura en aplicaciones de navegación topológicas mediante apariencia global de información visual"
Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 03/09/2014

Fecha de finalización: 05/09/2014
Entidad organizadora: CEA-IFAC
F. Amorós; L. Payá; D. Valiente; L.M. Jiménez; O. Reinoso. "Actas de las XXXV Jornadas de Automática, Ed. CEA-IFAC, Cap. 16". ISBN 978-84-697-0589-6

47 **Título del trabajo:** "Implementación de una maqueta de control bilateral de 1 GDL con Arduino para telerobótica"
Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 03/09/2014
Fecha de finalización: 05/09/2014
Entidad organizadora: CEA-IFAC
A. Peidró; J.J. Rodríguez; J.Mª Azorín; O. Reinoso. "Actas de las XXXV Jornadas de Automática, Ed. CEA-IFAC, Cap. 68". ISBN 978-84-697-0589-6

48 **Título del trabajo:** "SLAM Visual híbrido topológico-métrico mediante métodos basados en la apariencia visual"
Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 03/09/2014
Fecha de finalización: 05/09/2014
Entidad organizadora: CEA-IFAC
L. Fernández; L. Payá; A. Gil; A. Peidró; O. Reinoso. "Actas de las XXXV Jornadas de Automática, Ed. CEA-IFAC, Cap. 107". ISBN 978-84-697-0589-6

49 **Título del trabajo:** "Software para el desarrollo de prácticas de creación de mapas y localización visual de un robot móvil"
Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 03/09/2014
Fecha de finalización: 05/09/2014
Entidad organizadora: CEA-IFAC
L. Payá; F. Amorós; A. Gil; L. Fernández; O. Reinoso. "Actas de las XXXV Jornadas de Automática, Ed. CEA-IFAC, Cap. 86". ISBN 978-84-697-0589-6

50 **Título del trabajo:** "Visual Odometry using de Global-appearance of Omnidirectional Images" Ref. revista / Libro: 11th INTERNATIONAL CONFERENCE ON INFORMATICS IN CONTROL, AUTOMATION AND ROBOTICS
Nombre del congreso: 11th INTERNATIONAL CONFERENCE ON INFORMATICS IN CONTROL, AUTOMATION AND ROBOTICS
Ciudad de celebración: Viena, Austria
Fecha de celebración: 01/09/2014
Entidad organizadora: INSTICC
Ciudad entidad organizadora: Vienna, Austria,
Publicación en acta congreso: Si
(p.o. de firma): F. J. Amorós; L. Payá; A. Gil; O. Reinoso. ""Visual Odometry using de Global-appearance of Omnidirectional Images" Ref. revista / Libro: 11th INTERNATIONAL CONFERENCE ON INFORMATICS IN CONTROL, AUTOMATION AND ROBOTICS". 2, pp. 483 - 490. INSTICC - SCITEPRESS, ISBN 978-989-758-040-6

51 **Título del trabajo:** "Towards relative altitude estimation in topological navigation tasks using the global appearance of visual information" Ref. revista / Libro: VISAPP 2014: International Conference on Computer Vision Theory and Applications

Nombre del congreso: VISAPP 2014: International Conference on Computer Vision Theory and Applications
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Lisboa, Portugal
Fecha de celebración: 01/2014
Entidad organizadora: VISAPP
Ciudad entidad organizadora: Lisbon, Portugal
Publicación en acta congreso: Si
F. Amorós; L. Payá; O. Reinoso; L. Fernández; D. Valiente. ""Towards relative altitude estimation in topological navigation tasks using the global appearance of visual information" Ref. revista / Libro: VISAPP 2014: International Conference on Computer Vision Theory and Applications". 1, pp. 194 - 201. SciTePress-Sicence and Technology Publications, ISBN 978-989-758-003-1

52 Título del trabajo: "Topological Height Estimation using global appearance of images" Ref. revista / Libro: Advances in Intelligent Systems and Computing, 253 ROBOT2013: First Iberian Robotics Conference Vol. 1
Nombre del congreso: ROBOT2013: First Iberian Robotics Conference
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 11/2013
Ciudad entidad organizadora: Madrid, España
Publicación en acta congreso: Si
F. Amoros; L. Payá; O. Reinoso; L.M. Jiménez; M. Juliá. ""Topological Height Estimation using global appearance of images" Ref. revista / Libro: Advances in Intelligent Systems and Computing, 253 ROBOT2013: First Iberian Robotics Conference Vol. 1". 253, pp. 77 - 89. Springer, ISSN 2194-5357, ISBN 978-3-319-03652-6
DOI: 10.1007/978-3-319-03413-3

53 Título del trabajo: "Visual Hybrid SLAM: An appearance-Based Approach to Loop Closure" Ref. revista / Libro: Advances in Intelligent Systems and Computing, 252 ROBOT2013: First Iberian Robotics Conference Vol. 1
Nombre del congreso: ROBOT2013: First Iberian Robotics Conference Vol. 1
Tipo evento: Congreso
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 11/2013
Ciudad entidad organizadora: Madrid, España
Publicación en acta congreso: Si
L. Fernández; L. Payá; O. Reinoso; A. Gil; D. Valiente. ""Visual Hybrid SLAM: An appearance-Based Approach to Loop Closure" Ref. revista / Libro: Advances in Intelligent Systems and Computing, 252 ROBOT2013: First Iberian Robotics Conference Vol. 1". 252, pp. 693 - 701. Springer, ISSN 2194-5357, ISBN 978-3-319-03412-6
DOI: 10.1007/978-3-319-03413-3

54 Título del trabajo: "Construcción de mapas topológicos y estimación de trayectorias usando descriptores de apariencia visual global"
Nombre del congreso: XXXIV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Terrassa, España
Fecha de celebración: 04/09/2013
Fecha de finalización: 06/09/2013
Entidad organizadora: CEA-IFAC
F. Amorós; L. Payá; L. Fernández; O. Reinoso; M. Ballesta; M. Juliá. "Proceedings del Congreso". pp. 834 - 841. CEA, ISBN 9788461650637

55 **Título del trabajo:** "Hacia una arquitectura de exploración multirobot distribuida para entornos no controlados"
Nombre del congreso: XXXIV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Terrassa, España
Fecha de celebración: 04/09/2013
Fecha de finalización: 06/09/2013
Entidad organizadora: CEA-IFAC
M. Juliá; O. Reinoso; L. Payá; F. Amorós; D. Úbeda. "Proceedings del Congreso". pp. 689 - 696. CEA, ISBN 9788461650637

56 **Título del trabajo:** "Laboratorio Virtual y Remoto de Robots Paralelos"
Nombre del congreso: XXXIV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Terrassa, España
Fecha de celebración: 04/09/2013
Fecha de finalización: 06/09/2013
Entidad organizadora: CEA-IFAC
A. Gil; A. Peidró; J.Mª Marín; O. Reinoso; D. Valiente; L.M. Jiménez; M. Juliá. "Proceedings del Congreso". pp. 235 - 241. CEA, ISBN 9788461650637

57 **Título del trabajo:** "Solución al problema de SLAM empleando SGD con imágenes omnidireccionales"
Nombre del congreso: XXXIV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Terrassa, España
Fecha de celebración: 04/09/2013
Fecha de finalización: 06/09/2013
Entidad organizadora: CEA-IFAC
D. Valiente; A. Gil; M. Juliá; L. Fernández; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". pp. 634 - 641. CEA, ISBN 9788461650637

58 **Título del trabajo:** "An educational software to develop robot mapping and localization practices using visual information"
Nombre del congreso: 10th IFAC Symposium Advances in Control Education Advances in Control Education,
Ciudad de celebración: Sheffield, United Kingdom,
Fecha de celebración: 28/08/2013
Fecha de finalización: 30/08/2013
L. Payá; F. Amorós; L. Fernández; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". # 10 | Part# 1, International Federation of Automatic Control, ISBN 978-3-902823-43-4

59 **Título del trabajo:** "SLAM of View-based Maps using SGD" Ref. revista / Libro: ICINCO 2013 10th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Nombre del congreso: ICINCO 2013 10th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Ciudad de celebración: Reykjavik, Islandia
Fecha de celebración: 29/07/2013
Fecha de finalización: 31/07/2013
Ciudad entidad organizadora: Reykjavik, Islandia
Publicación en acta congreso: Si
D. Valiente; A. Gil; F. Amorós; O. Reinoso. 2, pp. 329 - 336. SCITEPRESS, ISBN 978-989-8565-71-6

60 **Título del trabajo:** "Topologial Map Building and Path Estimation Using Global-apperance Image Descriptors" Ref. revista / Libro: ICINCO 2013 10th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics

Nombre del congreso: ICINCO 2013 10th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Ciudad de celebración: Reykjavik, Islandia
Fecha de celebración: 29/07/2013
Fecha de finalización: 31/07/2013
Ciudad entidad organizadora: Reykjavik, Islandia
Publicación en acta congreso: Si
(p.o. de firma): F. Amorós; L. Payá; O. Reinoso; W. Mayol-Cuevas; A. Calway. 2, pp. 385 - 392. SCITEPRESS, ISBN 978-989-8565-71-6

61 Título del trabajo: “A New resource in the teaching of a computer vision and robotics subject” Ref. revista / Libro: INTED2013 7th International Technology, Education and Development Conference
Nombre del congreso: INTED2013 7th International Technology, Education and Development Conference
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 04/03/2013
Entidad organizadora: IATED
Ciudad entidad organizadora: Valencia, España
Publicación en acta congreso: Si
L. Payá; L. Fernández; O. Reinoso; F. Amorós; L.M. Jiménez. ""A New resource in the teaching of a computer vision and robotics subject” Ref. revista / Libro: INTED2013 7th International Technology, Education and Development Conference". pp. 3074 - 3082. IATED, ISBN 978-84-616-2661-8

62 Título del trabajo: “An educational software to compare appearance image descriptors in robot localization” Ref. revista / Libro: INTED2013 7th International Technology, Education and Development Conference
Nombre del congreso: INTED2013 7th International Technology, Education and Development Conference
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 04/03/2013
Entidad organizadora: IATED
Ciudad entidad organizadora: Valencia, España
Publicación en acta congreso: Si
L. Payá; F. Amorós; O. Reinoso; L. Fernández; A. Gil. ""An educational software to compare appearance image descriptors in robot localization” Ref. revista / Libro: INTED2013 7th International Technology, Education and Development Conference". pp. 3097 - 3105. IATED, ISBN 978-84-616-2661-8

63 Título del trabajo: “Localización Monte Carlo a partir de la apariencia global de imágenes omnidireccionales”
Nombre del congreso: XXXIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Vigo, España
Fecha de celebración: 05/09/2012
Fecha de finalización: 07/09/2012
L. Fernández; L. Paya; M. Ballesta; F. Amoros; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". pp. 743 - 750. ISBN 978-84-8158-583-4

64 Título del trabajo: “SLAM con marcadores de realidad aumentada”
Nombre del congreso: XXXIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Vigo, España
Fecha de celebración: 05/09/2012
Fecha de finalización: 07/09/2012
M. Juliá; L. Fernández; L. Payá; J.M. Marin; A. Gil; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". pp. 819 - 824. ISBN 978-84-8158-583-4

65 Título del trabajo: “Una nueva guía para la docencia de la robótica”
Nombre del congreso: XXXIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Vigo, España
Fecha de celebración: 05/09/2012
Fecha de finalización: 07/09/2012
A. Gil; O. Reinoso; M. Juliá; D. Ubeda; L. Fernández. "Proceedings del Congreso". pp. 239 - 245. ISBN 978-84-8158-583-4

66 Título del trabajo: “Uso de descriptores de apariencia global en tareas de construcción de mapas y localización”
Nombre del congreso: XXXIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Vigo, España
Fecha de celebración: 05/09/2012
Fecha de finalización: 07/09/2012
F. Amorós; L. Payá; O. Reinoso; L.M. Jiménez. "Proceedings del Congreso". pp. 993 - 1002. ISBN 978-84-8158-583-4

67 Título del trabajo: “Monte Carlo Localization using the Global Appearance of Omnidirectional Images. Algorithm Optimization to Large Indoor Environments” Ref. revista / Libro: ICINCO 2012 9th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Nombre del congreso: ICINCO 2012 9th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Fecha de celebración: 28/07/2012
Fecha de finalización: 31/07/2012
L. Fernández; L. Payá; D. Valiente; A. Gil; O. Reinoso. "ICINCO 2012 9th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics". 2, pp. 439 - 442. INSTICC, ISBN 978-989-8565-22-8

68 Título del trabajo: “View-based SLAM using Omnidirectional Images” Ref. revista / Libro: ICINCO 2012 9th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Nombre del congreso: ICINCO 2012 9th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Fecha de celebración: 28/07/2012
Fecha de finalización: 31/07/2012
D. Valiente; A. Gil; L. Fernández; O. Reinoso. "ICINCO 2012 9th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics". 2, pp. 48 - 57. INSTICC, ISBN 978-989-8565-22-8

69 Título del trabajo: “Comparison of global-appearance techniques applied to visual map building and localization” Ref. revista / Libro: International Conference on Computer Vision Theory and Applications VISAPP 2012
Nombre del congreso: International Conference on Computer Vision Theory and Applications VISAPP 2012
Ciudad de celebración: Roma, Italia
Fecha de celebración: 24/02/2012
Fecha de finalización: 26/02/2012
Ciudad entidad organizadora: Rome, Italia
F. Amorós; L. Payá; O. Reinoso; L.M. Jiménez. "International Conference on Computer Vision Theory and Applications VISAPP 2012". 2, pp. 395 - 398. INSTICC, ISBN 978-989-8565-04-4

70 **Título del trabajo:** "Exploración teleoperada de entornos desconocidos mediante un conjunto de robots móviles"
Nombre del congreso: ROBOT 2011
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 28/11/2011
Fecha de finalización: 29/11/2011
M. Juliá; A. Gil; L.M. Jiménez; D. Valiente; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". pp. 601 - 608. ISBN 978-84-694-6454-0

71 **Título del trabajo:** "Herramientas virtuales para el estudio cinemático de robots paralelos"
Nombre del congreso: ROBOT 2011
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 28/11/2011
Fecha de finalización: 29/11/2011
O. Reinoso; A. Gil; L. Payá; D. Ubeda; M. Ballesta. "Proceedings del Congreso". pp. 144 - 149. ISBN 978-84-694-6454-0

72 **Título del trabajo:** "Visual odometry with an appearance-based method"
Nombre del congreso: ROBOT 2011
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 28/11/2011
Fecha de finalización: 29/11/2011
L. Fernández; L. Payá; M. Juliá; F. Amorós; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". pp. 25 - 32. ISBN 978-84-694-6454-0

73 **Título del trabajo:** "Construcción de mapas visuales con imágenes omnidireccionales"
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 07/09/2011
Fecha de finalización: 09/09/2011
D. Valiente; A. Gil; J. Mª Marín; L. Fernández; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-694-6454-0

74 **Título del trabajo:** "Estudio del proceso de fusión de mapas visuales creados con FastSlam en un entorno multirobot"
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 07/09/2011
Fecha de finalización: 09/09/2011
M. Ballesta; A. Gil; M. Juliá; L. Fernández; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-694-6454-0

75 **Título del trabajo:** "Laboratorio Virtual de exploración de entornos mediante sistemas multirobot"
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 07/09/2011

Fecha de finalización: 09/09/2011
M. Juliá; L. Payá; D. Valiente; L.M. Jiménez; D. Úbeda; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-694-6454-0

76 **Título del trabajo:** "Odometría visual y construcción de un mapa topológico a partir de la apariencia global de imágenes omnidireccionales"
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 07/09/2011
Fecha de finalización: 09/09/2011
L. Fernández; L. Payá; M. Ballesta; F. Amorós; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-694-6454-0

77 **Título del trabajo:** "Appearance-based visual odometry with omnidirectional iamges. A practical application to Topological Mapping" Ref. revista / Libro: ICINCO 2011, International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Nombre del congreso: ICINCO 2011, International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Ciudad de celebración: Holanda
Fecha de celebración: 28/07/2011
Fecha de finalización: 31/07/2011
Ciudad entidad organizadora: The Netherlands,
L. Fernández; L. Payá; O. Reinoso; F. Amorós. "ICINCO 2011, International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics". 2, pp. 205 - 210. SciTePress-Science and Technology Publications, ISBN 978-989-8425-75-1

78 **Título del trabajo:** "Building visual maps with a single omnidirectional camera" Ref. revista / Libro: ICINCO 2011, International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Nombre del congreso: ICINCO 2011, International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics
Ciudad de celebración: Holanda
Fecha de celebración: 28/07/2011
Fecha de finalización: 31/07/2011
Ciudad entidad organizadora: The Netherlands,
A. Gil; D. Valiente; O. Reinoso; L. Fernández; J.Mª Marín. "ICINCO 2011, International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics". 2, pp. 145 - 154. SciTePress-Science and Technology Publications, ISBN 978-989-8425-75-1

79 **Título del trabajo:** "Software for the learning of Monte Carlo localization strategies using omnidirectional images" Ref. revista / Libro: ICERI 2010 International Conference of Education Research and Innovation
Nombre del congreso: ICERI 2010 International Conference of Education Research and Innovation
Fecha de celebración: 15/11/2010
Fecha de finalización: 17/11/2010
L. Fernández; O. Reinoso; L. Payá; A. Gil; M. Ballesta. "ICERI 2010 International Conference of Education Research and Innovation". pp. 1248 - 1257. IATED, ISBN 978-84-614-2439-9

80 **Título del trabajo:** "Creación de un laboratorio remoto para la docencia en lenguaje C/C++"
Nombre del congreso: CONFERENCIA INTERNACIONAL DE INGENIERÍA MECÁNICA Y ENERGÍA
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Santiago de Cuba, Cuba
Fecha de celebración: 09/11/2010

Fecha de finalización: 11/11/2010
A. Gil; D. Úbeda; O. Reinoso; L. Payá; D. Valiente. "Proceedings del Congreso".

81 Título del trabajo: "Evolución térmica en rodamientos con defectos localizados. Análisis en régimen transitorio."
Nombre del congreso: XVIII Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Ciudad Real, España
Fecha de celebración: 03/11/2010
Fecha de finalización: 05/11/2010
J. Mª Marín; H. Rubio; O. Reinoso; J.C. García Prada. "Proceedings del Congreso".

82 Título del trabajo: "Comparison of Mapping Techniques in Appearance-Based Topological Maps Creation"
Ref. revista / Libro: 15th International Conference on Emerging Technologies and Factory
Nombre del congreso: 15th International Conference on Emerging Technologies and Factory
Ciudad de celebración: Bilbao, España
Fecha de celebración: 13/09/2010
Fecha de finalización: 16/09/2010
Ciudad entidad organizadora: Bilbao, España
L. Fernández; L. Payá; O. Reinoso; J.Mª Marin; A. Gil. "15th International Conference on Emerging Technologies and Factory". I, ISBN 978-1-4244-6848-5

83 Título del trabajo: "Construcción de mapas visuales y localización mediante métodos basados en apariencia global"
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Jaen SPAIN,
Fecha de celebración: 06/09/2010
Fecha de finalización: 08/09/2010
F. Amorós; O. Reinoso; L. Payá; A. Gil; J.Mª Marín. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-693-0715-1

84 Título del trabajo: "Creación de mapas topológicos incrementales mediante métodos basados en apariencia global"
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Jaen SPAIN,
Fecha de celebración: 06/09/2010
Fecha de finalización: 08/09/2010
L. Fernández; O. Reinoso; L. Payá; D. Úbeda; D. Valiente. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-693-0715-1

85 Título del trabajo: "Herramienta interactiva para simulación de algoritmos de exploración mediante robots cooperativos en entornos virtuales"
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Jaen SPAIN,
Fecha de celebración: 06/09/2010
Fecha de finalización: 08/09/2010
O. Reinoso; M. Juliá; A. Gil; L. M. Jiménez; M. Ballesta. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-693-0715-1

86 **Título del trabajo:** “TowardsMulti-robot Independent Visual SLAM” Ref. revista / Libro: 14th WSEAS International Conference on Systems
Nombre del congreso: 14th WSEAS International Conference on Systems
Ciudad de celebración: Corfu, Grecia
Fecha de celebración: 22/07/2010
Fecha de finalización: 24/07/2010
Ciudad entidad organizadora: Corfu Island, Grecia
M. Ballesta; A. Gil; O. Reinoso; L. Paya; L.M. Jiménez. "14th WSEAS International Conference on Systems". I, pp. 228 - 233. IFAC, ISSN 1792-4235, ISBN 978-960-474-199-1

87 **Título del trabajo:** “Visual Map Building and Localization with an Appearance-based Approach” Ref. revista / Libro: 7th Internacional Conference on Informatics, in Control, Automation and Robotics, ICINCO 2010
Nombre del congreso: 7th Internacional Conference on Informatics, in Control, Automation and Robotics, ICINCO 2010
Fecha de celebración: 15/06/2010
Fecha de finalización: 18/06/2010
Ciudad entidad organizadora: Madeira, Portugal
F. Amoros; L. Paya; O. Reinoso; L. Fernandez; J.Mª Marin. "7th Internacional Conference on Informatics, in Control, Automation and Robotics, ICINCO 2010". 2, pp. 423 - 426. IFAC, ISBN 978-989-8425-01-0

88 **Título del trabajo:** “Laboratorio Remoto para practicas de Control en Espacio de Estado mediante EJS” Ref. revista / Libro: VI Jornadas CEA EIWISA: Enseñanza a Través de Internet-
Nombre del congreso: VI Jornadas CEA EIWISA: Enseñanza a Través de Internet-Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática
Ciudad de celebración: Leon, España
Fecha de celebración: 02/06/2010
Fecha de finalización: 04/06/2010
Ciudad entidad organizadora: Leon, España
L.M. Jiménez; O. Reinoso; M. Juliá; A. Gil; J. Mª Marin. "VI Jornadas CEA EIWISA: Enseñanza a Través de Internet-Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática". pp. 20 - 26. CEA-IFAC, ISBN 978-84-693-1779-2

89 **Título del trabajo:** “Laboratorio Virtual para la exploración de entornos mediante un conjunto de robots” Ref. revista / Libro: VI Jornadas CEA EIWISA: Enseñanza a Través de Internet-
Nombre del congreso: VI Jornadas CEA EIWISA: Enseñanza a Través de Internet-Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática
Ciudad de celebración: Leon, España
Fecha de celebración: 02/06/2010
Fecha de finalización: 04/06/2010
Ciudad entidad organizadora: Leon, España
O. Reinoso; M. Juliá; L. Paya; L.M. Jiménez; D. Ubeda. "VI Jornadas CEA EIWISA: Enseñanza a Través de Internet-Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática". pp. 73 - 78. CEA-IFAC, ISBN 978-84-693-1779-2

90 **Título del trabajo:** “An Evaluation of Weighting Methods for Appearance-based Monte Carlo Localization using Omnidirectional Images” Ref. revista / Libro: Workshop on Omnidirectional Robot Vision IEEE International Conference on Robotics and Automation ICRA 2nd Workshop on Omnidirectional Robot Vision
Nombre del congreso: Workshop on Omnidirectional Robot Vision IEEE International Conference on Robotics and Automation ICRA
Ciudad de celebración: Alaska, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 03/05/2010
Fecha de finalización: 08/05/2010
Ciudad entidad organizadora: Alaska,
L. Fernandez; A. Gil; L. Paya; O. Reinoso. "Workshop on Omnidirectional Robot Vision IEEE International Conference on Robotics and Automation ICRA". pp. 13 - 18. IEEE, ISBN 978-1-4244-5040-4

91 **Título del trabajo:** "Design and development of a set of practical sessions in a robotics and computer vision subject" Ref. revista / Libro: INTED 2010: International Technology, Education and Development Conference
Nombre del congreso: INTED 2010: International Technology, Education and Development Conference
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 08/03/2010
Fecha de finalización: 10/03/2010
Ciudad entidad organizadora: Valencia – Spain,
L. Payá; L. Fernández; O. Reinoso; D. Úbeda; A. Gil. "INTED 2010: International Technology, Education and Development Conference". pp. 193 - 201. INTED, ISBN 978-84-613-5538-9
Depósito legal: V-845-2010

92 **Título del trabajo:** "Experiences in the students' assessment in a computer science applied to engineering subject" Ref. revista / Libro: INTED 2010: International Technology, Education and Development Conference
Nombre del congreso: INTED 2010: International Technology, Education and Development Conference
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 08/03/2010
Fecha de finalización: 10/03/2010
Ciudad entidad organizadora: Valencia – Spain,
L. Fernández; L. Payá; O. Reinoso; A. Gil; M. Juliá. "INTED 2010: International Technology, Education and Development Conference". pp. 228 - 233. INTED, ISBN 978-84-613-5538-9
Depósito legal: V-845-2010

93 **Título del trabajo:** "Robust methods for Robot Localization under Changing Illumination Conditions" Ref. revista / Libro: ICAART 2010 – International Conference on Agents and Artificial Intelligence
Nombre del congreso: ICAART 2010 – International Conference on Agents and Artificial Intelligence
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 22/01/2010
Fecha de finalización: 24/01/2010
Ciudad entidad organizadora: Valencia - Spain,
L. Fernández; L. Payá; O. Reinoso; A. Gil; M. Juliá. "ICAART 2010 – International Conference on Agents and Artificial Intelligence". 1, pp. 223 - 228. Insticc, ISBN 979-989-674-021-4

94 **Título del trabajo:** "Alignment of Visual Maps in Multirobot FastSLAM" Ref. revista / Libro: WSEAS Recent Advances in Computational Intelligence, Man-Machine Systems and Cybernetics 2009
Nombre del congreso: WSEAS Recent Advances in Computational Intelligence, Man-Machine Systems and Cybernetics 2009
Ciudad de celebración: Puerto de la Cruz, España
Fecha de celebración: 14/12/2009
Fecha de finalización: 16/12/2009
Ciudad entidad organizadora: Puerto de la Cruz, España
M. Ballesta; A. Gil; O. Reinoso; M. Juliá; L.M. Jiménez. "WSEAS Recent Advances in Computational Intelligence, Man-Machine Systems and Cybernetics 2009". pp. 92 - 97. WSEAS, ISSN 1790-5117, ISBN 978-960-474-144-1

95 **Título del trabajo:** "Experiencia en la integración de un laboratorio remoto de control para prácticas docentes a través de internet"
Nombre del congreso: III Jornadas Internacionales UPM sobre Innovación Educativa y Convergencia Europea 2009 INECE 2009
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Madrid SPAIN,
Fecha de celebración: 24/11/2009

Fecha de finalización: 26/11/2009
O. Reinoso; L.M. Jiménez; M. Ballesta; S. Fernandez de Avila; A. Gil; D. Ubeda. "Proceedings del Congreso". pp. 820 - 830. ISBN 978-84-691-9417-8

96 Título del trabajo: "Implementación de Pseudo-módulo Moodle para detección de plagio de código fuente a través de servidor Moss"
Nombre del congreso: III Jornadas Internacionales UPM sobre Innovación Educativa y ConvergenciaEuropea 2009. INECE 2009
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Madrid SPAIN,
Fecha de celebración: 24/11/2009
Fecha de finalización: 26/11/2009
D. Ubeda; A. Gil; O. Reinoso; L. Paya. "Proceedings del Congreso". pp. 917 - 923. ISBN 978-84-691-9417-8

97 Título del trabajo: "Influencia de los métodos de evaluación sobre la tasa de éxito de una asignatura de análisis de circuitos"
Nombre del congreso: III Jornadas Internacionales UPM sobre Innovación Educativa y Convergencia Europea 2009 INECE 2009
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Madrid SPAIN,
Fecha de celebración: 24/11/2009
Fecha de finalización: 26/11/2009
S. Fernandez de Avila; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". pp. 942 - 949. ISBN 978-84-691-9417-8

98 Título del trabajo: "Diseño avanzado de banco de ensayo de rodamientos, verificación espectral" Ref. revista / Libro: 9º Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica CIBIM9
Nombre del congreso: 9º Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica CIBIM9
Ciudad de celebración: Las Palmas de Gran Canaria, España
Fecha de celebración: 17/11/2009
Fecha de finalización: 20/11/2009
Ciudad entidad organizadora: Las Palmas de Gran Canaria, España
J.M. Marín; H. Rubio; O. Reinoso; J.C. García. "9º Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica CIBIM9". 03, pp. 150 - 159. ISBN 978-84-692-8516-9
Depósito legal: GC-1208-2009

99 Título del trabajo: "Modelo analítico simulación y ensayo del comportamiento no lineal de un rodamiento de bolas" Ref. revista / Libro: 9º Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica CIBIM9
Nombre del congreso: 9º Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica CIBIM9
Ciudad de celebración: Las Palmas de Gran Canaria, España
Fecha de celebración: 17/11/2009
Fecha de finalización: 20/11/2009
Ciudad entidad organizadora: Las Palmas de Gran Canaria, España
J.M. Marín; H. Rubio; O. Reinoso; J.C. García. "9º Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica CIBIM9". 28, pp. 50 - 57. 2009. ISBN 978-84-692-8516-9
Depósito legal: GC-1208-2009

100 Título del trabajo: "Modelo analítico, simulación y ensayo del comportamiento no lineal de un rodamiento de bolas" Ref. revista / Libro: 9º Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica CIBIM9
Nombre del congreso: 9º Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica CIBIM9
Ciudad de celebración: Las Palmas de Gran Canaria, España
Fecha de celebración: 17/11/2009
Fecha de finalización: 20/11/2009

Ciudad entidad organizadora: Las Palmas de Gran Canaria, España
J.M. Marín; H. Rubio; O. Reinoso; J.C. García. "9º Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica CIBIM9". 01, pp. 71 - 78. ISBN 978-84-692-8516-9
Depósito legal: GC-1208-2009

101 **Título del trabajo:** "Rodamientos con defectos localizados: evolución vibratoria y térmica" Ref. revista / Libro: 9º Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica CIBIM9
Nombre del congreso: 9º Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica CIBIM9
Ciudad de celebración: Las Palmas de Gran Canaria, España
Fecha de celebración: 17/11/2009
Fecha de finalización: 20/11/2009
Ciudad entidad organizadora: Las Palmas de Gran Canaria, España
J.M. Marín; H. Rubio; O. Reinoso; J.C. García. "9º Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica CIBIM9". 28, pp. 43 - 50. 2009. ISBN 978-84-692-8516-9
Depósito legal: GC-1208-2009

102 **Título del trabajo:** "Software for the learning of appearance-based methods in computer vision and robotics" Ref. revista / Libro: International Conference on Education, Research and Innovation ICERI 2009
Nombre del congreso: International Conference on Education, Research and Innovation ICERI 2009
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 16/11/2009
Fecha de finalización: 18/11/2009
Ciudad entidad organizadora: Valencia, España
L. Payá; L. Fernández; O. Reinoso; L.M. Jiménez; A. Gil; D. Úbeda. "International Conference on Education, Research and Innovation ICERI 2009". pp. 48 - 57. IATED, ISBN 978-84-613-2955-7

103 **Título del trabajo:** "Using a remote laboratory for teaching laboratory practices in engineering courses" Ref. revista / Libro: International Conference on Education, Research and Innovation ICERI 2009
Nombre del congreso: International Conference on Education, Research and Innovation ICERI 2009
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 16/11/2009
Fecha de finalización: 18/11/2009
Ciudad entidad organizadora: Valencia, España
O. Reinoso; L.M. Jiménez; L. Payá; L. Fernández; M. Juliá. "International Conference on Education, Research and Innovation ICERI 2009". pp. 4282 - 4292. IATED, ISBN 978-84-613-2955-7

104 **Título del trabajo:** "An educational tool for mobile robots remote interaction"
Nombre del congreso: 8th IFAC Symposium on Advances in Control Education ACE 2009
Ciudad de celebración: Kumamoto, JAPAN,
Fecha de celebración: 21/10/2009
Fecha de finalización: 23/10/2009
L. Paya; O. Reinoso; A. Sánchez; A. Gil; L. Fernández. "Proceedings del Congreso".

105 **Título del trabajo:** "ARDILLA: Plataforma de prácticas docentes On-line mediante Arduino"
Nombre del congreso: XXX Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Valladolid SPAIN,
Fecha de celebración: 02/09/2009
Fecha de finalización: 04/09/2009
D. Ubeda; A. Gil; J.A. Lucas; L.M. Jiménez; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-693-2387-1

106 **Título del trabajo:** "Fusión de Mapas de características visuales en SLAM multirobot"
Nombre del congreso: XXX Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Valladolid SPAIN,
Fecha de celebración: 02/09/2009
Fecha de finalización: 04/09/2009
M. Ballesta; O. Reinoso; M. Juliá; A. Gil; L. Paya. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-692-2387-1

107 **Título del trabajo:** "Modelado y simulación de un rodamiento a bolas con defecto en la pista externa"
Nombre del congreso: XXX Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Valladolid SPAIN,
Fecha de celebración: 02/09/2009
Fecha de finalización: 04/09/2009
J.M. Marin; H. Rubio; J.C. García; O. Reinoso; L. Fernández. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-692-2387-1

108 **Título del trabajo:** "Appearance-based Dense Maps Creation: Comparison of compression techniques with panoramic images" Ref. revista / Libro: 6th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2009
Nombre del congreso: 6th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2009
Ciudad de celebración: Milan, Italia
Fecha de celebración: 02/07/2009
Fecha de finalización: 05/07/2009
Ciudad entidad organizadora: Milan ITALY,
L. Payá; L. Fernández; O. Reinoso; A. Gil; D. Úbeda. "6th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2009". pp. 250 - 255. INSTICC PRESS, ISBN 978-989-674-000-9

109 **Título del trabajo:** "An Hybrid Architecture for Multi-Robot Integrated Exploration" Ref. revista / Libro: 40th International Symposim on Robotics
Nombre del congreso: 40th International Symposim on Robotics
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 10/03/2009
Fecha de finalización: 13/03/2009
Ciudad entidad organizadora: Barcelona, España
M. Juliá; A. Gil; L. Payá; O. Reinoso. "40th International Symposim on Robotics". pp. 291 - 296. L. Basañez, R. Suarez, J. Rosell, ISBN 978-84-920933-8-0

110 **Título del trabajo:** "Map Fusion of Visual Landmark-based Maps" Ref. revista / Libro: 40th International Symposim on Robotics
Nombre del congreso: 40th International Symposim on Robotics
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 10/03/2009
Fecha de finalización: 13/03/2009
Ciudad entidad organizadora: Barcelona, España
M. Ballesta; O. Reinoso; A. Gil; L. Payá; M. Juliá. "40th International Symposim on Robotics". pp. 75 - 81. L. Basañez, R. Suarez, J. Rosell, 2009. ISBN 978-84-920933-8-0

111 **Título del trabajo:** "Experiences with a remote laboratory in a robotics and computer vision subject" Ref. revista / Libro: International Technology, Education and Development Conference INTED 2009
Nombre del congreso: International Technology, Education and Development Conference INTED 2009

Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 09/03/2009
Fecha de finalización: 11/03/2009
Ciudad entidad organizadora: Valencia, España
L. Payá; O. Reinoso; D. Úbeda; A. Gil; L.M. Jiménez; A. Sánchez. "International Technology, Education and Development Conference INTED 2009". pp. 5164 - 5172. IATED, ISBN 978-84-612-7578-6

112 **Título del trabajo:** "The 'Ardilla' Platform for C/C++ Programming Practices" Ref. revista / Libro: International Technology, Education and Development Conference INTED 2009
Nombre del congreso: International Technology, Education and Development Conference INTED 2009
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 09/03/2009
Fecha de finalización: 11/03/2009
Ciudad entidad organizadora: Valencia, España
D. Úbeda; A. Gil; J.A. Lucas; L. Payá; O. Reinoso. "International Technology, Education and Development Conference INTED 2009". pp. 1844 - 1851. IATED, ISBN 978-84-612-7578-6

113 **Título del trabajo:** "Remote Laboratory for Mobile Robotics Training" Ref. revista / Libro: ICERI 2008 International Conference for Education, Research and Innovation
Nombre del congreso: ICERI 2008 International Conference for Education, Research and Innovation
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 17/11/2008
Fecha de finalización: 19/11/2008
L. Paya; A. Sánchez; O. Reinoso; D. Ubeda; M. Juliá. "ICERI 2008 International Conference for Education, Research and Innovation". IATED, ISBN 978-84-612-5091-2
Depósito legal: V-4318-2008

114 **Título del trabajo:** "Analysis of Map Alignment Techniques in visual SLAM systems" Ref. revista / Libro: 13th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Nombre del congreso: 13th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Ciudad de celebración: Hamburgo, Alemania
Fecha de celebración: 25/09/2008
Fecha de finalización: 18/09/2008
Ciudad entidad organizadora: Alemania
(p.o. de firma): M. Ballesta; O. Reinoso; A. Gil; M. Juliá; L. Payá. "13th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation". pp. 825 - 832. IEEE, 2018. ISBN 1-4244-1506-3

115 **Título del trabajo:** "Exploración Integrada Multirobot Basada en Campos de Potencial"
Nombre del congreso: XXIX Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Tarragona SPAIN,
Fecha de celebración: 03/09/2008
Fecha de finalización: 05/09/2008
M. Juliá; A. Gil; L. Payá; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-9732-603-2

116 **Título del trabajo:** "Implementación de un Laboratorio Remoto para la realización de Prácticas de Robótica Móvil"
Nombre del congreso: XXIX Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Tarragona SPAIN,
Fecha de celebración: 03/09/2008

Fecha de finalización: 05/09/2008
A. Sánchez; O. Reinoso; L. Payá; D. Ubeda; M. Juliá; A. Gil. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-9732-603-2

117 **Título del trabajo:** "Métodos para el Alineamiento de Mapas de Características Visuales"
Nombre del congreso: XXIX Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Tarragona SPAIN,
Fecha de celebración: 03/09/2008
Fecha de finalización: 05/09/2008
M. Ballesta; O. Reinoso; A. Gil; M. Juliá; L. Payá. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-9732-603-2

118 **Título del trabajo:** "Movement Estimation of a Robot Using Stereo Vision" Ref. revista / Libro: 8th WSEAS International Conference on Signal Processing, Computational Geometry and Artificial Vision ISCGAV'08
Nombre del congreso: 8th WSEAS International Conference on Signal Processing, Computational Geometry and Artificial Vision ISCGAV'08
Ciudad de celebración: Rhodes, Grecia
Fecha de celebración: 20/08/2008
Fecha de finalización: 22/08/2008
J. Sogorb; O. Reinoso; A. Gil; L. Payá. "8th WSEAS International Conference on Signal Processing, Computational Geometry and Artificial Vision ISCGAV'08". pp. 94 - 100. WSEAS Press, ISSN 1790-5109

119 **Título del trabajo:** "Improving Appearance-Based Following Routes with a Probabilistic Approach" Ref. revista / Libro: International Electronic Conference on Computer Science American Institute of Physics DOI: 10.1063/1.3037057
Nombre del congreso: International Electronic Conference on Computer Science American Institute of Physics
Fecha de celebración: 01/07/2008
Fecha de finalización: 08/07/2008
L. Paya; J.M. Pedrero; O. Reinoso; A. Gil; M. Julia. "International Electronic Conference on Computer Science American Institute of Physics". 1060, pp. 217 - 220. American Institute of Physics, 01/07/2008. ISSN 0094-243X, ISBN 978-0-7354-0590-5

120 **Título del trabajo:** "Potential Field Based Integrated Exploration for Multi-Robot Teams" Ref. revista / Libro: Fifth International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, ICINCO 2008
Nombre del congreso: Fifth International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, ICINCO 2008
Fecha de celebración: 11/05/2008
Fecha de finalización: 15/05/2008
Ciudad entidad organizadora: Madeira, Portugal
M. Juliá; A. Gil; L. Payá; O. Reinoso. "Fifth International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics, ICINCO 2008". 2, pp. 308 - 314. INSTICC, ISBN 978-989-8111-31-9

121 **Título del trabajo:** "Probabilistic appearance-based navigation of a mobile robot" Ref. revista / Libro: Third International Conference on Computer Vision Theory and Applications
Nombre del congreso: Third International Conference on Computer Vision Theory and Applications
Ciudad de celebración: Funchal, Portugal
Fecha de celebración: 20/01/2008
Fecha de finalización: 25/01/2008
L. Payá; O. Reinoso; A. Gil; A. Vicente; J.L. Aznar. "Third International Conference on Computer Vision Theory and Applications". 2, pp. 391 - 398. INSTICC, 2025. ISBN 978-989-8111-21-0

122 **Título del trabajo:** “Interest Point Detectors for Visual SLAM” Ref. revista / Libro: 12th Conference of the Spanish-Association for Artificial Intelligence
Nombre del congreso: 12th Conference of the Spanish-Association for Artificial Intelligence
Ciudad de celebración: Salamanca, España
Fecha de celebración: 12/11/2007
Fecha de finalización: 16/11/2007
O. Martínez; A. Gil; M. Ballesta; O. Reinoso. "12th Conference of the Spanish-Association for Artificial Intelligence". I, pp. 217 - 226. ISBN 978-84-611-8847-5

123 **Título del trabajo:** “Local Descriptors for Visual SLAM” Ref. revista / Libro: Workshop on Robotics and Mathematics ROBOMAT 07
Nombre del congreso: Workshop on Robotics and Mathematics ROBOMAT 07
Ciudad de celebración: Coimbra, Portugal
Fecha de celebración: 17/09/2007
Fecha de finalización: 19/09/2007
M. Ballesta; A. Gil; O. Martínez-Mozos; O. Reinoso. "Workshop on Robotics and Mathematics ROBOMAT 07". pp. 209 - 216. Centro Internacional de Matemática, ISBN 978-989-95011-3-3

124 **Título del trabajo:** “Prácticas de Robótica Móvil a través de Internet”
Nombre del congreso: V JORNADAS DE ENSEÑANZA A TRAVÉS DE INTERNET/
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Zaragoza SPAIN,
Fecha de celebración: 11/09/2007
Fecha de finalización: 14/09/2007
L. Payá; A. Gil; O. Reinoso; D. Ubeda. "Proceedings del Congreso THOMSON". pp. 77 - 83. Disponible en Internet en: <DE LA INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA EIWISA’2007 (CEA) CEDI>. ISBN 978-84-9732-603-2

125 **Título del trabajo:** “Subspace Reduction for Appearance-Based Navigation of a Mobile Robot” Ref. revista / Libro: 14th International Conference on Image Analysis and Processing ICIAP 2007
Nombre del congreso: 14th International Conference on Image Analysis and Processing ICIAP 2007
Ciudad de celebración: Modena, Italia
Fecha de celebración: 11/09/2007
Fecha de finalización: 13/09/2007
L. Paya; O. Reinoso; M.A. Vicente; A. Gil; J.M. Pedrero. "14th International Conference on Image Analysis and Processing ICIAP 2007". pp. 123 - 128. IEEE Computer Society, ISBN 0-7695-2877-5

126 **Título del trabajo:** “Desarrollo de un sistema de Absorción de Impactos conforme a la Norma UNE 41958 IN mediante LabView”
Nombre del congreso: XXVIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Huelva, España
Fecha de celebración: 05/09/2007
Fecha de finalización: 07/09/2007
A. Casañez; O. Reinoso; J. M. Marín; S. Valero; J. Doñate. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-690-7497-8

127 **Título del trabajo:** “Evaluación de Detectores de Puntos de Interés para SLAM Visual”
Nombre del congreso: XXVIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Huelva, España
Fecha de celebración: 05/09/2007

Fecha de finalización: 07/09/2007
M. Ballesta; A. Gil; O. Reinoso; L. Payá; O. Martínez-Mozos. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-690-7497-8

128 Título del trabajo: "Reconstrucción Tridimensional de Escenas con un Par Estereoscópico de Cámaras"
Nombre del congreso: XXVIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Huelva, España
Fecha de celebración: 05/09/2007
Fecha de finalización: 07/09/2007
F. Blanes; L.M. Jiménez; R. Puerto; R. Ñeco; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-690-7497-8

129 Título del trabajo: "Seguimiento de Rutas Multi-Robot usando PCA Incremental"
Nombre del congreso: XXVIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Huelva, España
Fecha de celebración: 05/09/2007
Fecha de finalización: 07/09/2007
L. Payá; O. Reinoso; A. Gil; J.M. Pedrero; M. Juliá. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-84-690-7497-8

130 Título del trabajo: "Object Trajectory Prediction Application to Visual Servoing" Ref. revista / Libro: European Control Conference 2007
Nombre del congreso: European Control Conference 2007
Ciudad de celebración: Kos, Grecia
Fecha de celebración: 02/07/2007
Fecha de finalización: 05/07/2007
C. Pérez; N. García; O. Reinoso; J.M. Sabater; J.M. Azorín. "European Control Conference 2007". pp. 2105 - 2111. IEEE Control Systems Society, ISBN 978-960-89028-5-5

131 Título del trabajo: "Remote Control Laboratory Using Matlab and Simulink" Ref. revista / Libro: IEEE International Symposium on Industrial Electronics IEEE Catalog Number: 07TH8928C
Nombre del congreso: IEEE International Symposium on Industrial Electronics
Ciudad de celebración: Vigo, España
Fecha de celebración: 04/06/2007
Fecha de finalización: 07/06/2007
L.M. Jimenez; R. Puerto; O. Reinoso; R.P. Ñeco; C. Fernández. "IEEE International Symposium on Industrial Electronics". pp. 2963 - 2967. IEEE, ISBN 1-4244-0755-9

132 Título del trabajo: "Estimation of Camera 3D-Position to Minimize Occlusions" Ref. revista / Libro: Fourth International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO
Nombre del congreso: Fourth International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO
Ciudad de celebración: Angers, Francia
Fecha de celebración: 09/05/2007
Fecha de finalización: 12/05/2007
P. Gil; F. Torres; O. Reinoso. "Fourth International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO". 2, pp. 311 - 317. ISBN 978-972-8865-83-2

133 **Título del trabajo:** “Improvement of the visual servoing task with a new trajectory predictor” Ref. revista / Libro: Fourth International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO
Nombre del congreso: Fourth International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO
Ciudad de celebración: Angers, Francia
Fecha de celebración: 09/05/2007
Fecha de finalización: 12/05/2007
C. Perez; N. García; J.M. Sabater; J.M. Azorin; O. Reinoso. "Fourth International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO". 1, pp. 133 - 140. 09/2012. ISBN 978-972-8865-83-2

134 **Título del trabajo:** “Improving Data Association in Vision-based SLAM” Ref. revista / Libro: IEEE/RSJ International Conference on Robots and Intelligent Systems IROS 2006 IEEE Catalog Number: 06H37780D
Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Robots and Intelligent Systems IROS 2006
Ciudad de celebración: Beijing, China
Fecha de celebración: 09/10/2006
Fecha de finalización: 15/10/2006
Ciudad entidad organizadora: Beijing, China,
A. Gil; O. Reinoso; O. Martínez; C. Stachniss; W. Burgard. "IEEE/RSJ International Conference on Robots and Intelligent Systems IROS 2006". pp. 2076 - 2081. ISBN 1-4244-0259-X

135 **Título del trabajo:** “Arquitectura de Teleoperación distribuida para equipos de robots móviles”
Nombre del congreso: XXVII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Almería, España
Fecha de celebración: 06/09/2006
Fecha de finalización: 08/09/2006
G. Cano; R. Ñeco; O. Reinoso; L. Payá; C. Fernández. "Proceedings del Congreso,". pp. 1138 - 1145. ISBN 84-689-9417-0

136 **Título del trabajo:** “Búsqueda selectiva de objetos en entornos no estructurados mediante apariencia multicanal y multiescala”
Nombre del congreso: XXVII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Almería, España
Fecha de celebración: 06/09/2006
Fecha de finalización: 08/09/2006
M.A. Vicente; C. Fernández; A. Gil; R. Ñeco; L. Payá; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso,". pp. 1164 - 1173. ISBN 84-689-9417-0

137 **Título del trabajo:** “Plataforma distribuida para la realización de prácticas de robótica móvil a través de Internet”
Nombre del congreso: XXVII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Almería, España
Fecha de celebración: 06/09/2006
Fecha de finalización: 08/09/2006
L. Payá; A. Gil; O. Reinoso; L.M. Jiménez; M. Ballesta. "Proceedings del Congreso,". pp. 547 - 554. ISBN 84-689-9417-0

138 **Título del trabajo:** “Behaviour-based Multi-Robot Formations using Computer Vision” Ref. revista / Libro: Sixth IASTED International Conference on VISUALIZATION, IMAGING, AND IMAGE PROCESSING VIIP 2006

Nombre del congreso: Sixth IASTED International Conference on VISUALIZATION, IMAGING, AND IMAGE PROCESSING VIIP 2006
Ciudad de celebración: Palma de Mallorca, España
Fecha de celebración: 28/08/2006
Fecha de finalización: 30/08/2006
L. Payá; A. Gil; O. Reinoso; M. Ballesta; R. Ñeco. "Sixth IASTED International Conference on VISUALIZATION, IMAGING, AND IMAGE PROCESSING VIIP 2006". pp. 488 - 494. Acta Press, ISSN 1482-7921, ISBN 0-88986-598-1

139 **Título del trabajo:** "Design, modelling and identification of a Cartesian Robot for Direct Visual Servoing Applications" Ref. revista / Libro: Sixth IASTED International Conference on VISUALIZATION, IMAGING, AND IMAGE PROCESSING VIIP 2006
Nombre del congreso: Sixth IASTED International Conference on VISUALIZATION, IMAGING, AND IMAGE PROCESSING VIIP 2006
Ciudad de celebración: Palma de Mallorca, España
Fecha de celebración: 28/08/2006
Fecha de finalización: 30/08/2006
C. Perez; N. García; O. Reinoso; J.M. Azorín; R. Morales. "Sixth IASTED International Conference on VISUALIZATION, IMAGING, AND IMAGE PROCESSING VIIP 2006". pp. 477 - 482. Acta Press, ISSN 1482-7921, ISBN 0-88986-598-1

140 **Título del trabajo:** "Simultaneous Localization and Mapping in Indoor Environments using SIFT Features" Ref. revista / Libro: Sixth IASTED International Conference on VISUALIZATION, IMAGING, AND IMAGE PROCESSING VIIP 2006
Nombre del congreso: Sixth IASTED International Conference on VISUALIZATION, IMAGING, AND IMAGE PROCESSING VIIP 2006
Ciudad de celebración: Palma de Mallorca, España
Fecha de celebración: 28/08/2006
Fecha de finalización: 30/08/2006
A. Gil; L. Payá; O. Reinoso; C. Fernández; R. Puerto. "Sixth IASTED International Conference on VISUALIZATION, IMAGING, AND IMAGE PROCESSING VIIP 2006". pp. 482 - 488. Acta Press, ISSN 1482-7921, ISBN 0-88986-598-1

141 **Título del trabajo:** "Simultaneous Localization and Mapping in Unmodified Environments using Stereo Vision" Ref. revista / Libro: Third Internacional Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2006
Nombre del congreso: Third Internacional Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2006
Ciudad de celebración: Setubal, Portugal
Fecha de celebración: 01/08/2006
Fecha de finalización: 05/08/2006
Ciudad entidad organizadora: Setúbal, Portugal,
A. Gil; O. Reinoso; C. Fernández; A. Vicente; A. Rottmann; O. Martínez. "Third Internacional Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2006". pp. 302 - 309. ISBN 972-8865-60-0

142 **Título del trabajo:** "A Fuzzy system to control Multi-robot formations using computer vision" Ref. revista / Libro: Internacional Conference on Automation, Control and Instrumentation IADAT-aci 2006
Nombre del congreso: Internacional Conference on Automation, Control and Instrumentation IADAT-aci 2006
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 12/07/2006
Fecha de finalización: 14/07/2006

L. Payá; O. Reinoso; M. Ballesta; A. Gil; A. Vicente. "Internacional Conference on Automation, Control and Instrumentation IADAT-aci 2006". pp. 22 - 27. ISBN 84-933971-8-0

143 **Título del trabajo:** "Experiencias en la evaluación de prácticas en las asignaturas del área de Ingeniería de Sistemas y Automática"
Nombre del congreso: Tecnologías Aplicadas a la Enseñanza de la Electrónica
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 12/07/2006
Fecha de finalización: 14/07/2006
M.A. Vicente; C. Fernández; L. Payá; O. Reinoso. "Resúmenes de los trabajos del VII Congreso TAEE". 2006. ISBN 84-689-9590-8
Depósito legal: GU-224-2006

144 **Título del trabajo:** "Distributed platform for training in mobile robotics through Internet" Ref. revista / Libro: Internacional Conference on Education IADAT-e 2006
Nombre del congreso: Internacional Conference on Education IADAT-e 2006
Ciudad de celebración: BArcelona, España
Fecha de celebración: 07/2006
Fecha de finalización: 07/2006
L. Payá; O. Reinoso; L.M. Jiménez; A. Gil; C. Fernández. "Internacional Conference on Education IADAT-e 2006". pp. 53 - 57. ISBN 84-933971-9-9

145 **Título del trabajo:** "Distributed platform for the control of the Wifibot robot through Internet"
Nombre del congreso: 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 21/06/2006
Fecha de finalización: 23/06/2006
L. Payá; A. Gil; O. Reinoso; M. Juliá; L. Riera; L.M. Jiménez. "Preprints of the Symposium". 2006.
Depósito legal: M-26008-2006

146 **Título del trabajo:** "Sistemas avanzados de ingeniería de aplicación en la industria del curtido: visión artificial para el control de calidad y otros sistemas de monitorización industrial"
Nombre del congreso: 55º Congreso AQEIC Congreso de la Asociación Química Española de la Industria del Cuero
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Elche-Alicante, España
Fecha de celebración: 04/05/2006
Fecha de finalización: 07/05/2006
C. Fernández; L.M. Jiménez; R. Puerto; A. Vicente; O. Reinoso. "Proceedings del Congreso. Thomson,".

147 **Título del trabajo:** "A Detection Method of Intersections for Determining Overlapping using Active Vision" Ref. revista / Libro: First International Conference on Computer Vision Theory and Applications VISAPP 2006
Nombre del congreso: First International Conference on Computer Vision Theory and Applications VISAPP 2006
Fecha de celebración: 25/02/2006
Fecha de finalización: 28/02/2006
Ciudad entidad organizadora: Setúbal, Portugal
P. Gil; F. Torres; O. Reinoso. "First International Conference on Computer Vision Theory and Applications VISAPP 2006". pp. 501 - 507. ISBN 972-8865-40-6

148 **Título del trabajo:** “Servicios implementados en el robot Wifibot para su uso a través de Internet” Ref. revista / Libro: VI Congreso Internacional Virtual de Educación CIVE 2006
Nombre del congreso: VI Congreso Internacional Virtual de Educación CIVE 2006
Ciudad de celebración: España
Fecha de celebración: 02/2006
Fecha de finalización: 02/2006
O. Reinoso; L. Payá; M. Juliá; L.M. Jiménez; R. Ñeco. "VI Congreso Internacional Virtual de Educación CIVE 2006". pp. 1 - 13. 02/2006. ISBN 84-7632-978-4

149 **Título del trabajo:** “Monitorización y Supervisión via
Nombre del congreso: CEDI 2005 I Congreso Español de Informática IV Jornadas de Enseñanaza a través de Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática (EIWISA 2005)
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Granada, España
Fecha de celebración: 13/10/2005
Fecha de finalización: 16/10/2005
A. Gil; O. Reinoso; L.M. Jiménez; R. Ñeco; L. Payá. "Proceedings del Congreso. Thomson,". Disponible en Internet en: <de un Equipo de Robots para la Realización de Tareas Cooperativas”>. ISBN 84-9732-451-X

150 **Título del trabajo:** “Continuous Navigation of a Mobile Robot with an Appearance-Based Approach”
Nombre del congreso: Second Internacional Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics. ICINCO 2005
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 14/09/2005
Fecha de finalización: 17/09/2005
L. Payá; M. A. Vicente; L. Navarro; O. Reinoso; C. Fernández; A. Gil. "Proceedings Robotics and Automation. Vol III". ISBN 972-8865-30-9

151 **Título del trabajo:** “Grasp Feasibility Computation Based on Cascading Filters. Application to a Three Fingered Gripper”
Nombre del congreso: Second Internacional Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics. ICINCO 2005
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 14/09/2005
Fecha de finalización: 17/09/2005
C. Fernández; M. A. Vicente; O. Reinoso; L. Payá; R. Puerto. "Proceedings Robotics and Automation. Vol II". ISBN 972-8865-30-9

152 **Título del trabajo:** “A New Measure of Goodness for Decisión Tree Generation Algorithms” Ref. revista / Libro: IASTED Artificial Intelligence and Soft Computing
Nombre del congreso: IASTED Artificial Intelligence and Soft Computing
Ciudad de celebración: Benidorm, España
Fecha de celebración: 12/09/2005
Fecha de finalización: 14/09/2005
Ciudad entidad organizadora: Benidorm-Spain,
C. Fernández; M.A. Vicente; O. Reinoso; A. Gil; L. Payá. "IASTED Artificial Intelligence and Soft Computing". 481, pp. 233 - 238. Acta Press, ISBN 0-88986-536-1

153 **Título del trabajo:** "Control Híbrido con Reorientación para Trazado de Figuras en Superficies 3D"
Nombre del congreso: XXVI Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 07/09/2005
Fecha de finalización: 09/09/2005
O. Reinoso; A. Filgueira; C. Fernández; L.M. Jiménez; L. Payá. "Proceedings del Congreso,". ISBN 84-689-0730-8

154 **Título del trabajo:** "Estudio e Implementación de Técnicas de Control Reactivo de Robots Móviles utilizando Sensores de Rango (Sonar e Infrarrojos)"
Nombre del congreso: XXVI Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 07/09/2005
Fecha de finalización: 09/09/2005
R. Hernández; L.M. Jiménez; O. Reinoso; R. Puerto; L. Payá. "Proceedings del Congreso,". 07/09/2005. ISBN 84-689-0730-8

155 **Título del trabajo:** "Navegación Continua de un Robot Móvil basada en Apariencia"
Nombre del congreso: XXVI Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 07/09/2005
Fecha de finalización: 09/09/2005
L. Payá; M.A. Vicente; O. Reinoso; C. Fernández; A. Gil. "Proceedings del Congreso,". ISBN 84-689-0730-8

156 **Título del trabajo:** "Contenidos Docentes de Automática en la Universidad Miguel Hernández" Ref. revista / Libro: Docen
Nombre del congreso: DocenWeb Red Temática de Docencia en Control mediante Web (2003-2004)
Ciudad de celebración: España
Fecha de celebración: 09/2005
Fecha de finalización: 09/2005
O. Reinoso; L.M. Jiménez; C. Fernández. "DocenWeb Red Temática de Docencia en Control mediante Web (2003-2004)". pp. 181 - 188. Torres-Reinoso-Dormido-Dominguez, 2005. Disponible en Internet en: <Red Temática de Docencia en Control mediante Web (2003-2004)>. ISBN 84-689-3386-4

157 **Título del trabajo:** "Laboratorios Remotos para las Prácticas de Ingeniería de Sistemas y Automática en la Universidad Miguel Hernández de Elche" Ref. revista / Libro: Docen
Nombre del congreso: DocenWeb Red Temática de Docencia en Control mediante Web (2003-2004)
Ciudad de celebración: España
Fecha de celebración: 09/2005
Fecha de finalización: 09/2005
Ciudad entidad organizadora: Spain,
L.M. Jiménez; O. Reinoso; R. Puerto; J.M. Azorín. "DocenWeb Red Temática de Docencia en Control mediante Web (2003-2004)". pp. 7 - 14. Torres-Reinoso-Dormido-Dominguez, Disponible en Internet en: <Red Temática de Docencia en Control mediante Web (2003-2004)>. ISBN 84-689-3386-4

158 **Título del trabajo:** "Participación de ISA en Asignaturas de Informática y Computadores en la Universidad Miguel Hernández" Ref. revista / Libro: Docen
Nombre del congreso: DocenWeb Red Temática de Docencia en Control mediante Web (2003-2004)
Ciudad de celebración: España

Fecha de celebración: 09/2005
Fecha de finalización: 09/2005
Ciudad entidad organizadora: Spain,
O. Reinoso; L.M. Jiménez; R. Ñeco; R. Puerto; C. Fernández. "DocenWeb Red Temática de Docencia en Control mediante Web (2003-2004)". pp. 201 - 208. Torres-Reinoso-Dormido-Dominguez, Disponible en Internet en: <Red Temática de Docencia en Control mediante Web (2003-2004)>. ISBN 84-689-3386-4

159 **Título del trabajo:** "Performance Analysis of a Continuous Vision-based Control System for the Navigation of a Mobile Robot"
Nombre del congreso: 16th IFAC WORLD CONGRESS
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Praga, República Checa
Fecha de celebración: 04/07/2005
Fecha de finalización: 08/07/2005
García N.; Aracil R.; Pérez C.; Sabater J.M.; Azorín J.M.; Reinoso O.; Saltarén R."Proceedings del Congreso". 04/08/2005.

160 **Título del trabajo:** "Partial Automation of Tasks in Teleoperation. A Proposed Architecture"
Nombre del congreso: First Internacional Workshop on Telerobotics and Augmented Reality forTeleoperation
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 22/06/2005
Fecha de finalización: 23/06/2005
O. Reinoso; C. Fernández; R. Ñeco; A. Gil; A. Vicente. "Proceedings del Congreso". 2005. ISBN 84-7484-173-9

161 **Título del trabajo:** "Kinematic Redundancy in Robot Grasp Synthesis. An Efficient Tree-based Representation" Ref. revista / Libro: 2005 IEEE International Conference on ROBOTICS & AUTOMATION ICRA 2005
Nombre del congreso: IEEE International Conference on ROBOTICS & AUTOMATION ICRA 2005
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 18/04/2005
Fecha de finalización: 22/04/2005
C. Fernández; O. Reinoso; A. Vicente; R. Aracil. "IEEE International Conference on ROBOTICS & AUTOMATION ICRA 2005". pp. 1196 - 1201. 2022. ISBN 0-7803-8915-8

162 **Título del trabajo:** "Parameters selection and stability analysis of invariant visual servoing with weighted features" Ref. revista / Libro: 2005 IEEE International Conference on ROBOTICS & AUTOMATION ICRA 2005
Nombre del congreso: 2005 IEEE International Conference on ROBOTICS & AUTOMATION ICRA 2005
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 18/04/2005
Fecha de finalización: 22/04/2005
Ciudad entidad organizadora: Barcelona, Spain,
N. García; O. Reinoso; E. Malis; R. Aracil. "2005 IEEE International Conference on ROBOTICS & AUTOMATION ICRA 2005". pp. 3503 - 3508. 2022. ISBN 0-7803-8915-8

163 **Título del trabajo:** "Object Discrimination by Appearance-based Visual Learning" Ref. revista / Libro: International Conference LEARNING'04
Nombre del congreso: International Conference LEARNING'04
Ciudad de celebración: Elche, España

Fecha de celebración: 20/10/2004
Fecha de finalización: 22/10/2004
Vicente A.; Fernández C.; Reinoso O."International Conference LEARNING'04". pp. 129 - 134. ISBN 84-688-8453-7

164 **Título del trabajo:** "Robot Grasp Synthesis: a Learning Based Approach" Ref. revista / Libro: International Conference LEARNING'04
Nombre del congreso: International Conference LEARNING'04
Ciudad de celebración: Elche, España
Fecha de celebración: 20/10/2004
Fecha de finalización: 22/10/2004
Fernández C.; Vicente A.; Reinoso O.; R. Aracil. "International Conference LEARNING'04". pp. 103 - 108. ISBN 84-688-8453-7

165 **Título del trabajo:** "Control Visual Continuo Permitiendo Cambios de Visibilidad en las Características de la Imagen"
Nombre del congreso: XXV Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Ciudad Real, España
Fecha de celebración: 08/09/2004
Fecha de finalización: 10/09/2004
Aracil R.; Reinoso O.; García N.; Pérez C.; Payá L."Proceedings del Congreso". ISBN 84-688-7460-4
Depósito legal: CR-388-2004

166 **Título del trabajo:** "Remote Control Laboratory Using Matlab and Simulink: Application to a DC Motor Model"
Nombre del congreso: Internet Based Control Education IFAC Workshop IBCE'04
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Grenoble-France,
Fecha de celebración: 05/09/2004
Fecha de finalización: 07/09/2004
Puerto R.; Jiménez L.M.; Reinoso O.; Fernández C.; Ñeco R."Preprints". 05/07/2004.

167 **Título del trabajo:** "Control Through State Convergence of Teleoperation Systems with Varying Time Delay" Ref. revista / Libro: First International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2004
Nombre del congreso: First International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2004
Ciudad de celebración: Setubal, Portugal
Fecha de celebración: 25/08/2004
Fecha de finalización: 28/08/2004
Azorín J.M.; Reinoso O.; Sabater J.M.; Aracil R."First International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2004". pp. 379 - 382. 2028. ISBN 972-8865-12-0

168 **Título del trabajo:** "Visual Servoing Techniques for Continuous Navigation of a Mobile Robot" Ref. revista / Libro: First International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2004
Nombre del congreso: First International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2004
Ciudad de celebración: Setubal, Portugal
Fecha de celebración: 25/08/2004
Fecha de finalización: 28/08/2004

García N.; Reinoso O.; Azorín J.M.; Malis E.; Aracil R."First International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics ICINCO 2004". pp. 343 - 348. ISBN 972-8865-12-0

169 **Título del trabajo:** "Recognizing Objects in Non-Controlled Backgrounds by an Appearance Two-Step Approach" Ref. revista / Libro: International Joint Conference on Neural Networks IEEE Catalog Number: 04CH37541C
Nombre del congreso: International Joint Conference on Neural Networks
Ciudad de celebración: Budapest, Hungría
Fecha de celebración: 25/07/2004
Fecha de finalización: 29/07/2004
Vicente M.A.; Fernández C.; Reinoso O."International Joint Conference on Neural Networks". pp. 2565 - 2571. ISBN 0-7803-8360-5

170 **Título del trabajo:** "Robot Hand Tracking Using Adaptive Fuzzy Control" Ref. revista / Libro: International Conference on Fuzzy Systems IEEE Catalog Number: 04CH37542C
Nombre del congreso: International Conference on Fuzzy Systems
Ciudad de celebración: Budapest, Hungría
Fecha de celebración: 25/07/2004
Fecha de finalización: 29/07/2004
Pérez C.; Reinoso O.; García N.; Ñeco R.P.; Vicente M.A."International Conference on Fuzzy Systems". 2029. ISBN 0-7803-8354-0

171 **Título del trabajo:** "A Decision Tree Based Approach to Grasp Synthesis" Ref. revista / Libro: INTELLIGENT MANIPULATION AND GRASPING International Conference
Nombre del congreso: INTELLIGENT MANIPULATION AND GRASPING International Conference
Ciudad de celebración: Genova, Italia
Fecha de celebración: 01/07/2004
Fecha de finalización: 02/07/2004
(p.o. de firma): Fernández C.; Vicente A.; Reinoso O.; Aracil R."INTELLIGENT MANIPULATION AND GRASPING International Conference". pp. 486 - 492. ISBN 88-900-426-1

172 **Título del trabajo:** "Cooperative Image-Based Visual Servoing System Using a Redundant Architecture" Ref. revista / Libro: INTELLIGENT MANIPULATION AND GRASPING International Conference
Nombre del congreso: INTELLIGENT MANIPULATION AND GRASPING International Conference
Ciudad de celebración: Genova, Italia
Fecha de celebración: 01/07/2004
Fecha de finalización: 02/07/2004
(p.o. de firma): García N.; Payá L.; Sabater J.M.; Reinoso O.; Aracil R."INTELLIGENT MANIPULATION AND GRASPING International Conference". pp. 571 - 578. 01/2002. ISBN 88-900-426-1

173 **Título del trabajo:** "Advances in Natural Language Interaction in Mobile Robots Used for Practice Education" Ref. revista / Libro: WORLD AUTOMATION CONGRESS 10th International Symposium on Robotics and Applications ISORA070
Nombre del congreso: WORLD AUTOMATION CONGRESS 10th International Symposium on Robotics and Applications ISORA070
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 28/06/2004
Fecha de finalización: 01/07/2004
(p.o. de firma): Ñeco R.P.; Reinoso O.; Sabater J.M.; Pérez C.; Jiménez L.M."WORLD AUTOMATION CONGRESS 10th International Symposium on Robotics and Applications ISORA070". 2001. ISBN 1-889335-20-7

174 **Título del trabajo:** “Gripper Tracking with Trajectory Prediction and Adaptive Fuzzy Control” Ref. revista / Libro: WORLD AUTOMATION CONGRESS 5th International Symposium on Intelligent Automation and Control ISSCI115
Nombre del congreso: WORLD AUTOMATION CONGRESS 5th International Symposium on Intelligent Automation and Control ISSCI115
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 28/06/2004
Fecha de finalización: 01/07/2004
(p.o. de firma): Pérez C.; Reinoso O.; García N.; Ñeco R.; Vicente M.A."WORLD AUTOMATION CONGRESS 5th International Symposium on Intelligent Automation and Control ISSCI115". pp. 513 - 519. ISBN 1-889335-20-7

175 **Título del trabajo:** “Contenidos Docentes de automática en la Universidad Miguel Hernández”
Nombre del congreso: Red Temática de Docencia en Control mediante
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Alicante, Spain,
Fecha de celebración: 03/2004
Reinoso O.; Jiménez L.M.03/2004. Disponible en Internet en: <II Jornadas Educación en Automática>.

176 **Título del trabajo:** “Identificación de objetos en entornos no estructurados utilizando técnicas basadas en apariencia”
Nombre del congreso: Seguimiento e identificación de objetos mediante visión por computador Jornada de la Red Temática RedVisión
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Barcelona, Spain,
Fecha de celebración: 03/2004
Vicente A; Fernández C.; Reinoso O."Ponencias del Congreso". 03/2004. ISBN 84-7653-849-9
Depósito legal: B-24889-2004

177 **Título del trabajo:** “Sistema de levitación magnética virtual para la realización de prácticas a distancia en asignaturas de control automático”
Nombre del congreso: CIVE 2004 IV Congreso Internacional Virtual de Educación
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Palma de Mallorca, Spain,
Fecha de celebración: 03/2004
Fernández C.; Vicente A.; Reinoso O."Ponencias del Congreso". 03/2004. ISBN 84-7632-863-X
Depósito legal: PM 298-2004

178 **Título del trabajo:** “Robot hand visual tracking using an adaptive fuzzy logic controller” Ref. revista / Libro: WSCG'2004 - the 12-th International Conference in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision'2004
Nombre del congreso: WSCG'2004 - the 12-th International Conference in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision'2004
Ciudad de celebración: Praga, República Checa
Fecha de celebración: 02/2004
Fecha de finalización: 02/2004
Ciudad entidad organizadora: Praga, República Checa,
Pérez C.; Reinoso O.; Vicente M.A."WSCG'2004 - the 12-th International Conference in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision'2004". 12, pp. 129 - 132. 2004. ISSN 1213-6980, ISBN 80-903100-6-0

179 **Título del trabajo:** “Robust object detection in complex backgrounds using ICA compression” Ref. revista / Libro: WSCG'2004 - the 12-th International Conference in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision'2004
Nombre del congreso: WSCG'2004 - the 12-th International Conference in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision'2004
Ciudad de celebración: Praga, República Checa
Fecha de celebración: 02/2004
Fecha de finalización: 02/2004
Ciudad entidad organizadora: Praga, República Checa,
Vicente M.A.; Reinoso O.; Pérez C."WSCG'2004 - the 12-th International Conference in Central Europe on Computer Graphics, Visualization and Computer Vision'2004". 12, pp. 185 - 188. ISSN 1213-6980, ISBN 80-903100-6-0

180 **Título del trabajo:** “Adding a Robot Dynamic Simulator to Teleoperation Architectures” Ref. revista / Libro: ISRA’2002 3rd International Symposium on Robotics and Automation Clave: A
Nombre del congreso: ISRA’2002 3rd International Symposium on Robotics and Automation
Ciudad de celebración: Toluca, México
Fecha de celebración: 01/2004
Fecha de finalización: 01/2004
(p.o. de firma): Azorin J.M.; Sabater J.M.; Reinoso O.; Ñeco R.P.; Pérez C.; Aracil R."ISRA’2002 3rd International Symposium on Robotics and Automation". pp. 519 - 524. 01/2004.

181 **Título del trabajo:** “Aplicación de los diferentes espacios de color para detección y seguimiento de caras”
Nombre del congreso: XXIV Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: León, España
Fecha de celebración: 09/2003
C. Perez; M.A. Vicente; C. Fernández; O. Reinoso; A. Gil. "Proceedings del Congreso". 09/2003. ISBN 84-931846-7-5
Depósito legal: LE-999-2003

182 **Título del trabajo:** “Herramienta para la simulación de tareas teleoperadas de n grados de libertad”
Nombre del congreso: XXIV Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: León, España
Fecha de celebración: 09/2003
J.M. Sabater; J.M. Azorin; R. Ñeco; O. Reinoso; N. García. "Proceedings del Congreso". 09/2003. ISBN 84-931846-7-5
Depósito legal: LE-999-2003

183 **Título del trabajo:** “Stability Analysis of a Telerobotic System with Time Delay”
Nombre del congreso: IFAC Workshop on Time-Delay Systems TDS’2003
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Rocquencourt, France,
Fecha de celebración: 09/2003
Azorin J.M.; Reinoso O.; Sabater J.M.; Aracil R."Proceedings del Congreso". 09/2003.

184 **Título del trabajo:** “Control Design Tool for Algebraic Digital Controllers”
Nombre del congreso: International Conference on Engineering Education
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 07/2003

J. López; R. P. Ñeco; O. Reinoso; J.M. Azorin; J. M. Sabater; N. García. "Proceedings del Congreso". 07/2003. ISBN 84-600-9921-0

185 **Título del trabajo:** "A New Control Method for Teleoperators with Time Delay" Ref. revista / Libro: IEEE 11th International Conference on Advanced Robotics ICAR 2003
Nombre del congreso: IEEE 11th International Conference on Advanced Robotics ICAR 2003
Ciudad de celebración: Coimbra, Portugal
Fecha de celebración: 30/06/2003
Fecha de finalización: 03/07/2003
Ciudad entidad organizadora: Coimbra, Portugal
(p.o. de firma): Azorin J.M.; Reinoso O.; Sabater J.M.; Pérez C.; Aracil R."IEEE 11th International Conference on Advanced Robotics ICAR 2003". 1, pp. 100 - 106. 2003. ISBN 972-96889-8-2

186 **Título del trabajo:** "Robot Modelling on Dynamic Teleoperation Virtual Environments" Ref. revista / Libro: IEEE 11th International Conference on Advanced Robotics ICAR 2003
Nombre del congreso: IEEE 11th International Conference on Advanced Robotics ICAR 2003
Ciudad de celebración: Coimbra, Portugal
Fecha de celebración: 30/06/2003
Fecha de finalización: 03/07/2003
(p.o. de firma): Sabater J.M.; Azorin J.M.; Reinoso O.; Ñeco R.; García N."IEEE 11th International Conference on Advanced Robotics ICAR 2003". 1, pp. 526 - 531. ISBN 972-96889-8-2

187 **Título del trabajo:** "Dynamic Analysis for a Teleoperation System with Time Delay" Ref. revista / Libro: CCA-2003 IEEE Conference on Control Applications
Nombre del congreso: CCA-2003 IEEE Conference on Control Applications
Ciudad de celebración: Istambul, Turquía
Fecha de celebración: 23/06/2003
Fecha de finalización: 25/06/2003
Azorin J.M.; Reinoso O.; Sabater J.M.; Ñeco R.; Aracil R."CCA-2003 IEEE Conference on Control Applications". 2, pp. 1170 - 1180. ISBN 0-7803-7729-X

188 **Título del trabajo:** "La Enseñanza de la Visión Artificial en la Universidad Miguel Hernández"
Nombre del congreso: Workshop on Education and Practice in Artificial Vision
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Palma de Mallorca, España
Fecha de celebración: 06/2003
O. Reinoso; L.M. Jiménez; J.M. Azorin; J. M. Sabater; C. Fernandez. "Actas del Congreso". 06/2003. ISBN 84-7653-830-8

189 **Título del trabajo:** "Experiments with COIL Database using PCA-based object recognition techniques" Ref. revista / Libro: ISRA'2002 3rd International Symposium on Robotics and Automation Clave: A
Nombre del congreso: ISRA'2002 3rd International Symposium on Robotics and Automation
Ciudad de celebración: Toluca, México
Fecha de celebración: 01/10/2002
Fecha de finalización: 04/10/2002
(p.o. de firma): Vicente M.A.; Reinoso O.; García N.; Sabater J.M.; Fernández C.; Jiménez L.M."ISRA'2002 3rd International Symposium on Robotics and Automation". pp. 380 - 385.

190 **Título del trabajo:** "Análisis cinemático y simulación de un robot trepador con arquitectura serie-paralela"
Nombre del congreso: XXXVI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Bilbao, España
Fecha de celebración: 09/2002

A. Peidró; O. Reinoso; L. Payá; Y. Berenguer; A. Gil; J.Mª Marín. "Actas de las XXXVI Jornadas de Automática, Ed. CEA-IFAC". ISBN 978-84-15914-12-9

191 **Título del trabajo:** "Estimación de altura relativa usando métodos basados en la apariencia global de imágenes omnidireccionales"
Nombre del congreso: XXXVI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Bilbao, España
Fecha de celebración: 09/2002
Y. Berenguer; L. Payá; O. Reinoso; A. Peidró; O. Reinoso; L. M. Jiménez; M. Ballesta. "Actas de las XXXVI Jornadas de Automática, Ed. CEA-IFAC". ISBN 978-84-15914-12-9

192 **Título del trabajo:** "Reconocimiento de Objetos 3D mediante Análisis PCA"
Nombre del congreso: XXIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Tenerife, España
Fecha de celebración: 09/2002
M. A. Vicente; O. Reinoso; C. Perez; J. M. Sabater; J.M. Azorin. "Actas del Congreso". 09/2002. ISBN 84-699-8916-2

193 **Título del trabajo:** "Taller de Programación de MiniRobots como apoyo práctico en la Asignatura Sistemas Informáticos en Tiempo Real"
Nombre del congreso: X Congreso de Innovación Educativa en las Enseñanzas Técnicas Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 07/2002
L.M. Jiménez; R. P. Ñeco; O. Reinoso; J.M. Azorin; J.M. Sabater. "Proceedings del Congreso". 07/2002. ISBN 84-9705-208-0

194 **Título del trabajo:** "Laboratorio vía Internet para Control de Procesos"
Nombre del congreso: III Conferencia Inernacional sobre Educación, Formación, Nuevas Tecnologías y E-Learning Empresarial
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Valencia, España
Fecha de celebración: 06/2002
R. Puerto; L.M. Jiménez; O. Reinoso; C. Fernández. "Proceedings del Congreso". 06/2002. ISBN 84-930206-3-X

195 **Título del trabajo:** "RECOLAB: Laboratorio de Prácticas de Control de Procesos Vía Internet" Ref. revista / Libro: EIWISA'02 Enseñanza Vía Internet/
Nombre del congreso: EIWISA'02 Enseñanza Vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática
Ciudad de celebración: Alicante, España
Fecha de celebración: 04/2002
Fecha de finalización: 04/2002
(p.o. de firma): Puerto R.; Jiménez L.M.; Reinoso O.; Fernández C."EIWISA'02 Enseñanza Vía Internet/Web de la Ingeniería de Sistemas y Automática". pp. 33 - 38. 04/2002. ISBN 84-8454-159-2

196 **Título del trabajo:** "Remote Lab for control applications using Matlab"
Nombre del congreso: Workshop on Internet Based Control Education
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Spain,
Fecha de celebración: 12/2001

R. Puerto; Ó. Reinoso; R.P. Ñeco; N. García; L.M. Jiménez. "Proceedings del Congreso". 12/2001.

197 **Título del trabajo:** "Teleoperated system for working in remote environments" Ref. revista / Libro: ROBOTICS AND APPLICATIONS 2001 IASTED International Conference
Nombre del congreso: ROBOTICS AND APPLICATIONS 2001 IASTED International Conference
Ciudad de celebración: Florida, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 19/11/2001
Fecha de finalización: 22/11/2001
(p.o. de firma): Ó. Reinoso; C. Fernández; R. Aracil; R. Puerto; N. García. "ROBOTICS AND APPLICATIONS 2001 IASTED International Conference". pp. 7 - 11. ISBN 0-88986-313-X

198 **Título del trabajo:** "Avances en el desarrollo de un robot trepador de estructuras cilíndricas"
Nombre del congreso: XXII Jornadas de Automática Premio a la mejor comunicación
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 09/2001
Ó. Reinoso; R. Saltarén; R. Aracil; M. Almonacid; C. Pérez. "Proceedings del Congreso". 09/2001. ISBN 84-699-4593-9

199 **Título del trabajo:** "Identificación y control de un cilindro neumático con válvulas proporcionales"
Nombre del congreso: XXII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 09/2001
Ó. Reinoso; E. Rubio; R. Puerto; R. Saltarén; J. Mª Azorín. "Proceedings del Congreso". 09/2001. ISBN 84-699-4593-9

200 **Título del trabajo:** "Identificación Experimental de un Sistema Electro-Neumático"
Nombre del congreso: METÁNICA 2001
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Fecha de celebración: 07/2001
A. Rubio; Ó. Reinoso; R. Saltarén; C. Pérez; L.M. Jiménez. "Proceedings del Congreso Lugar de clebración: CUBA". 07/2001.

201 **Título del trabajo:** "Entorno de Teleoperación Robotizado para el Desarrollo de Tareas Remotas" Ref. revista / Libro: X Simposio de Ingeniería Eléctrica SIE 2001
Nombre del congreso: X Simposio de Ingeniería Eléctrica SIE 2001
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Ciudad de celebración: Cuba
Fecha de celebración: 05/2001
Fecha de finalización: 05/2001
Ciudad entidad organizadora: Cuba,
(p.o. de firma): Ó. Reinoso; J.M. Azorín; C. Fernández; R.P. Ñeco; R. Puerto. 05/2001. ISBN 959-250-024-X

202 **Título del trabajo:** "Identificación Experimental de un Cilindro Neumático" Ref. revista / Libro: X Simposio de Ingeniería Eléctrica SIE 2001
Nombre del congreso: X Simposio de Ingeniería Eléctrica SIE 2001
Fecha de celebración: 05/2001
Fecha de finalización: 05/2001
Ciudad entidad organizadora: Cuba, Cuba
(p.o. de firma): A.E. Rubio; Ó. Reinoso; R. Saltarén; C. Pérez; Luis M. Jiménez. "X Simposio de Ingeniería Eléctrica SIE 2001". Proceedings of Symposium, 05/2001. ISBN 959-250-024-X

203 **Título del trabajo:** “A Structure for Natural Language Programming in Teleoperation” Ref. revista / Libro: ICARCV’2000 Sixth International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision
Nombre del congreso: ICARCV’2000 Sixth International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision
Ciudad de celebración: Singapur
Fecha de celebración: 05/12/2000
Fecha de finalización: 08/12/2000
Ciudad entidad organizadora: Singapore,
R. Ñeco; Ó. Reinoso; N. García; R. Aracil. "ICARCV’2000 Sixth International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision". Proceedings of Symposium, ISBN 981-04-3445-6

204 **Título del trabajo:** “Increasing Resolution on Digital Images from Binary Scenes” Ref. revista / Libro: ICARCV’2000 Sixth International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision
Nombre del congreso: ICARCV’2000 Sixth International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Ciudad de celebración: Singapur
Fecha de celebración: 05/12/2000
Fecha de finalización: 08/12/2000
Ciudad entidad organizadora: Singapore,
Ó. Reinoso; R. Ñeco; C. Fernández; R. Puerto. "ICARCV’2000 Sixth International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision". ISBN 981-04-3445-6

205 **Título del trabajo:** “A new algorithm for the navigation of a climbing parallel robot along large structures” Ref. revista / Libro: CLAWAR’2000 Climbing and Walking Robots
Nombre del congreso: CLAWAR’2000 Climbing and Walking Robots
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 02/10/2000
Fecha de finalización: 04/10/2000
R. Saltarén; Ó. Reinoso; N. García; F. Granados. "CLAWAR’2000 Climbing and Walking Robots". pp. 691 - 703. 02/2004. ISBN 1 86058 268 0

206 **Título del trabajo:** “Research and development of a pneumatic control for a parallel climbing robot” Ref. revista / Libro: CLAWAR’2000 Climbing and Walking Robots
Nombre del congreso: CLAWAR’2000 Climbing and Walking Robots
Ámbito geográfico: Unión Europea
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 02/10/2000
Fecha de finalización: 04/10/2000
R. Saltarén; J.Mª Sabater; J.Mª Azorín; Ó. Reinoso; R. Aracil. "CLAWAR’2000 Climbing and Walking Robots". pp. 461 - 475. 02/2004. ISBN 1 86058 268 0

207 **Título del trabajo:** “A Language recognition system for natural communication with a robot” Ref. revista / Libro: V IberoAmerican Symposium on Pattern Recognition 2SIARP
Nombre del congreso: V IberoAmerican Symposium on Pattern Recognition 2SIARP
Ciudad de celebración: Lisboa, Portugal
Fecha de celebración: 11/09/2000
Fecha de finalización: 13/09/2000
R. Ñeco; Ó. Reinoso; R. Aracil. "V IberoAmerican Symposium on Pattern Recognition 2SIARP". pp. 785 - 796. 11/2013. ISBN 972-97711-1-1

208 **Título del trabajo:** "Modelado del Entorno para Sistemas Teleoperados Orientado al Aprendizaje de Tareas"
Nombre del congreso: XXI Jornadas de Automática
Tipo de participación: Participativo - Póster
Ciudad de celebración: Sevilla, España
Fecha de celebración: 09/2000
C. Fernández; Ó. Reinoso; R. Puerto; L.M.Jiménez; R. Aracil. "Proceedings del Congreso". 09/2000.

209 **Título del trabajo:** "Design and Implementation of Natural Language Interfaces to Robots" Ref. revista / Libro: 3rd International Workshop on Human-Computer Conversation Clave: A
Nombre del congreso: 3rd International Workshop on Human-Computer Conversation
Ciudad de celebración: Bellagiio, Italia
Fecha de celebración: 03/07/2000
Fecha de finalización: 05/07/2000
R. Ñeco; Ó. Reinoso; N. García; R. Aracil. "3rd International Workshop on Human-Computer Conversation". pp. 118 - 124.

210 **Título del trabajo:** "Problemática de la evaluación en asignaturas informáticas con un componente mayoritariamente práctico"
Nombre del congreso: I Simposium Iberoamericano de didáctica universitaria
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Santiago de Compostela,
Fecha de celebración: 12/1999
R. P. Ñeco; N. García; C. Fernández; L. Jiménez; Ó. Reinoso. "Proceedings del Congreso (Internacional)". 12/1999. ISBN 84-699-4260-3

211 **Título del trabajo:** "Parallel Climbing Robots for Construction, Inspection and Maintenance" Ref. revista / Libro: 16th IAARC/IFAC/IEEE International Symposium on Automation and Robotics in Construction (ISARC'99) Dep. Legal: M-33594-1999 Clave: A
Nombre del congreso: 16th IAARC/IIFAC/IEEE International Symposium on Automation and Robotics in Construction (ISARC'99)
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 22/09/1999
Fecha de finalización: 24/09/1999
Publicación en acta congreso: Si
R. Saltaren; R. Aracil; O. Reinoso; J.M. Sabater; M. Almonacid. "16th IAARC/IIFAC/IEEE International Symposium on Automation and Robotics in Construction (ISARC'99)". pp. 359 - 367. 2024.
Depósito legal: M-33594-1999

212 **Título del trabajo:** "Modelling, Simulation and Conception of Parallel Climbing Robots for Construction and Service" Ref. revista / Libro: 2nd International Workshop & Conference on CLIMBING & WALKING ROBOTS CLAWAR
Nombre del congreso: 2nd International Workshop & Conference on CLIMBING & WALKING ROBOTS CLAWAR
Ciudad de celebración: Porstmouth, Reino Unido
Fecha de celebración: 13/09/1999
Fecha de finalización: 15/09/1999
R. Saltaren; R. Aracil; J.M. Sabater; O. Reinoso; L.M. Jiménez. "2nd International Workshop & Conference on CLIMBING & WALKING ROBOTS CLAWAR". pp. 253 - 267. 2015. ISBN 1-86058-207-9

213 **Título del trabajo:** “Herramientas para la Simulación de Plataformas Paralelas usadas como Robots Trepadores”
Nombre del congreso: XX Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Salamanca, España
Fecha de celebración: 09/1999
M. Almonacid; R. Saltarén; O. Reinoso; N. García; L. Jiménez. "Proceedings del Congreso (Nacional)". 09/1999.

214 **Título del trabajo:** “Learning Strategies for Teleoperation” Ref. revista / Libro: 7th International Symposium on Intelligent Robotic Systems
Nombre del congreso: 7th International Symposium on Intelligent Robotic Systems
Ciudad de celebración: Coimbra, Portugal
Fecha de celebración: 20/07/1999
Fecha de finalización: 23/07/1999
(p.o. de firma): C. Fernández; R.Puerto; O. Reinoso; R. Aracil. "7th International Symposium on Intelligent Robotic Systems". pp. 157 - 167. 2023. ISBN 972-96889-4-X

215 **Título del trabajo:** “Step Edge Location with Subpixel Accuracy in Gray Level Images from Binary Scenes” Ref. revista / Libro: VIII Simposium Nacional de Reconocimiento de Formas y Análisis de Imágenes (VIII SNRFAI)
Nombre del congreso: VIII Simposium Nacional de Reconocimiento de Formas y Análisis de Imágenes (VIII SNRFAI)
Ciudad de celebración: Bilbao, España
Fecha de celebración: 10/04/1999
Fecha de finalización: 12/04/1999
Entidad organizadora: SNRFAI
O. Reinoso; R. Aracil; L.M. Jiménez; C. Fernández; J.M. Sebastián; F. Torres. "VIII Simposium Nacional de Reconocimiento de Formas y Análisis de Imágenes (VIII SNRFAI)". 2, pp. 88 - 91. 04/1999. ISBN 84-95120-80-1

216 **Título del trabajo:** “Estudio de Algoritmos de Cálculo de Disparidad para el Control de Convergencia en Sistemas Estereoscópicos”
Nombre del congreso: XIX Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Madrid, SPAIN,
Fecha de celebración: 09/1998
R. Aracil; L.M. Jiménez; O. Reinoso; C. Fernández. "Proceedings del Congreso. (Nacional)". 09/1998.

217 **Título del trabajo:** “Parallel Processing and Scheduling Techniques Applied to the Quality Control of Bill Sheets” Ref. revista / Libro: 12th International Conference on Pattern Recognition
Nombre del congreso: 12th International Conference on Pattern Recognition
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Ciudad de celebración: Jerusalem, Israel
Fecha de celebración: 09/10/1994
Fecha de finalización: 13/10/1994
Publicación en acta congreso: Si
J.M.Sebastián; F.Torres; O.Reinoso; J.L.Bello; E.Barroso. pp. 399 - 403. IEEE Computer Society, ISSN 1051-4651, ISBN 0-8186-6275-1

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

Organización de actividades de I+D+i

1 **Título de la actividad:** "Taller CEA: Nuevas posibilidades de desarrollo en EJS"
Tipo de actividad: Organizador **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio: 2011

2 **Título de la actividad:** "VI Jornadas de Enseñanza vía Internet/Web ISA"
Tipo de actividad: Organizador **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio: 2010

3 **Título de la actividad:** "V Jornadas de Enseñanza vía Internet/Web ISA"
Tipo de actividad: Organizador **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio: 2007

4 **Título de la actividad:** "XXVI Jornadas de Automática"
Tipo de actividad: Coordinador y Organizador General **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio: 09/2006

5 **Título de la actividad:** "IV Jornadas de Enseñanza vía Internet/Web ISA"
Tipo de actividad: Organizador **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio: 2005

6 **Título de la actividad:** "1er Workshop en Control Visual - REDVISION"
Tipo de actividad: Organizador **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio: 05/2003

7 **Título de la actividad:** "Jornadas sobre Computación Reconfigurable y Aplicaciones"
Tipo de actividad: Comité Científico **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio: 09/2001

8 **Título de la actividad:** "II Jornadas sobre Inspección Visual Automatizada"
Tipo de actividad: Organizador **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio: 10/1991

9 **Título de la actividad:** "III Semana de la Electrónica, Automática e Informática Industrial" (INDUMÁTICA 91)
Tipo de actividad: Coordinador y Organizador General **Ámbito geográfico:** Nacional
Fecha de inicio: 03/1991

Gestión de I+D+i

Nombre de la actividad: Colaborador de la División de Coordinación, Evaluación y Seguimiento Científico Técnico
Tipología de la gestión: Gestión de acciones y proyectos de I+D+I
Entidad de realización: MINISTERIO DE ECONOMÍA, INDUSTRIA Y COMPETITIVIDAD
Fecha de inicio: 01/08/2017 **Duración:** 1 año

Otros méritos

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

Entidad de realización: Pontificia Universidad Católica del Perú
Ciudad entidad realización: Lima, Perú
Fecha de inicio: 1999
Nombre del programa: Procesamientos Avanzados en Visión Artificial
Objetivos de la estancia: Invitado/a

Ayudas y becas obtenidas

1 Nombre de la ayuda: Beca FPI Formación de Personal Investigador
Finalidad: Predoctoral
Entidad concesionaria: Comunidad de Madrid **Tipo de entidad:** Comunidad Autonoma
Fecha de concesión: 1992 **Duración:** 3 años
Fecha de finalización: 1995

2 Nombre de la ayuda: Beca para estancia de Investigación BOE No89 de 1999/04/14
Finalidad: Posdoctoral
Entidad concesionaria: Ministerio de Ciencia e Innovación. Investigación **Tipo de entidad:** Programa de Cooperaci´on Interuniversitaria
Fecha de concesión: 1999

3 Nombre de la ayuda: Beca para Ampliación de Estudios o Adiestramiento Profesional
Finalidad: Predoctoral
Entidad concesionaria: Fundación Jose Antonio de Artigas y Sanz **Tipo de entidad:** Fundación
Fecha de concesión: 15/10/1992

Premios, menciones y distinciones

1 Descripción: Premio Jos´e Morillo y Farf´an en reconocimiento a la labor bibliogr´afica en materia de Ingenier´?a Industrial
Entidad concesionaria: FUNDACION PARA EL FOMENTO DE LA INNOVACION INDUSTRIAL
Fecha de concesión: 09/2005

2 Descripción: Premio Mejor P´oster XXII Jornadas de Autom´atica
Entidad concesionaria: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
Fecha de concesión: 09/2001

3 Descripción: Premio Reconocimiento Ponencia X Simposio de Ingenier´?a El´ectrica
Entidad concesionaria: X Simposio Ingeniería Eléctrica
Ciudad entidad concesionaria: Cuba
Fecha de concesión: 05/2001

4 Descripción: Premio Mejor Comunicaci´on Investigadora XIX Jornadas de Autom´atica
Entidad concesionaria: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
Fecha de concesión: 09/1998

5 Descripción: Premio Mejor Tesis Doctoral
Entidad concesionaria: Fundación José Antonio de Artigas **Tipo de entidad:** Fundación
Ciudad entidad concesionaria: Madrid, España
Fecha de concesión: 05/02/1998

Períodos de actividad investigadora

Nº de tramos reconocidos:
Entidad acreditante: MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA
Fecha de obtención: 31/12/2015