



MARIA DOLORES BLANCO
ROJAS

Generado desde: Universidad Carlos III de Madrid

Fecha del documento:

30/01/2025 v 1.4.0

162349a705570b377ad48791701c4c22

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



Resumen libre del currículum

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

La Dra. Dolores Blanco es licenciada en CC. Físicas por la Universidad Complutense de Madrid en 1992 y Doctora en Ingeniería Mecatrónica por la Universidad Carlos III en 2002. Forma parte del Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Universidad Carlos III desde 1996, donde se incorporó como becaria FPI, siendo desde 2009 profesora Titular de dicho Departamento. Miembro del grupo de investigación RoboticsLab de la UC3M. Ha ejercido el puesto de Directora del Departamento de Sistemas y Automática durante los años 2011-2015 y desde 2021 hasta la actualidad. Es miembro electo de la Junta de Escuela de la Escuela Politécnica Superior de la UC3M desde 2008. Miembro del Claustro de la Universidad Carlos III de Madrid entre 2015-2018 y desde marzo de 2022 hasta la actualidad. Ha dirigido 9 tesis doctorales y entre las publicaciones científicas que se han derivado de su trayectoria investigadora se deben citar 7 capítulos de libro, más de 40 artículos en revistas internacionales de reconocido prestigio (recogidas en JCR del «ScienceCitationIndex») y más de 50 contribuciones a congresos internacionales. Ha mantenido una actividad investigadora constante desde su incorporación a la UC3M en 1996, participando en más de 20 proyectos de investigación tanto nacionales como internacionales con financiación pública y 25 más en colaboración con empresas privadas. Durante los últimos años la Dra. Dolores Blanco ha sido IP de los proyectos SRAR, STRIDE-UC3M y Discover2Walk-UC3M (en colaboración con el CSIC y el HNJ, Retos convocatoria 2019) y EDAM (Retos de la Sociedad convocatoria 2016), ha participado como investigadora con responsabilidades en la dirección de tareas y equipos de investigación entre otros en 2 proyectos europeos (STAMAS. Labyrinth); 1 proyecto CONSOLIDER-INGENIO2010 (Proyecto HYPER); 3 proyectos del Plan Nacional (IPCIS, PCAET y RoboHealth); y en los proyectos TechnoFusión y RoboCity2030 financiados por la Comunidad de Madrid. Recientemente ha dirigido como IP proyectos financiados por empresas como ARQUIMEA, AIRBUS y SIEMENS. Sus líneas de investigación actuales incluyen las nuevas tecnologías de actuadores para robótica y el diseño y control de exoesqueletos de rehabilitación. El principal interés científico a medio plazo es el diseño y construcción de sistemas robóticos de rehabilitación y asistencia a personas con discapacidad, tanto para miembro superior (incluida la mano) como miembro inferior. El objetivo es avanzar en la consecución de dispositivos que cumplan las necesidades tanto de las personas con discapacidad como de los especialistas sanitarios que los atienden. La propuesta tecnológica en este sentido es el uso de actuadores avanzados no convencionales como las SMA (Shape Memory Alloys) o los motores de ultrasonido para mejorar las prestaciones de estos dispositivos.



Indicadores generales de calidad de la producción científica

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

Sexenios de investigación y la fecha del último concedido: 3 concedidos hasta el 2020 Tesis doctorales dirigidas: 9. Índice h: 24. Índice i10: 44. Número total de publicaciones indexadas JCR: 40.



MARIA DOLORES BLANCO ROJAS

Apellidos: BLANCO ROJAS
Nombre: MARIA DOLORES
DNI: 5
ORCID: 0000-0001-6300-5165
ScopusID: 7004633581
ResearcherID: AAA-6462-2019

Fecha de nacimiento:

Sexo:

Nacionalidad:

País de nacimiento:

Provincia de contacto:

Dirección de contacto:

Código postal:

País de contacto:

Ciudad de contacto:

Correo electrónico: dblanco@ing.uc3m.es

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Universidad Carlos III de Madrid

Departamento: INGENIERIA DE SISTEMAS Y AUTOMATICA, ESCUELA POLITECNICA SUPERIOR

Categoría profesional: CATEDRATICOS DE Gestión docente (Sí/No): No
UNIVERSIDAD

Fecha de inicio: 09/12/2024

Modalidad de contrato: Contrato laboral Régimen de dedicación: Tiempo completo indefinido

Funciones desempeñadas: CATEDRATICOS DE UNIVERSIDAD

Identificar palabras clave: Robótica

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1		TITULARES DE UNIVERSIDAD	09/12/2009
2	Universidad Carlos III de Madrid	PROFESOR CONTRATADO DOCTOR	01/03/2006
3	Universidad Carlos III de Madrid	AYUDANTES FAC. O ESC.TEC.SUP.	03/04/2001
4		AYUDANTES ESC. UNIVERSITARIA	01/03/1999



2

3

4

1 Categoría profesional: TITULARES DE Gestión docente (Sí/No): No
UNIVERSIDAD

Fecha de inicio-fin: 09/12/2009 - 08/12/2024 Duración: 15 años

Entidad empleadora: Universidad Carlos III de Madrid

Categoría profesional: PROFESOR Gestión docente (Sí/No): No
CONTRATADO DOCTOR Fecha de inicio-fin: 01/03/2006 - 08/12/2009
Duración: 3 años - 9 meses - 7 días

Entidad empleadora: Universidad Carlos III de Madrid

Departamento: Escuela Politécnica Superior

Categoría profesional: AYUDANTES FAC. Gestión docente (Sí/No):
O ESC.TEC.SUP. No
Fecha de inicio-fin: 03/04/2001 - Duración: 4 años - 10
28/02/2006 meses - 25 días

Categoría profesional: AYUDANTES ESC. Gestión docente (Sí/No):
UNIVERSITARIA No
Fecha de inicio-fin: 01/03/1999 - Duración: 2 años - 1 mes
02/04/2001 - 1 día



Formación académica recibida

Titulación universitaria

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

Nombre del título: Licenciado en Ciencias Físicas
Entidad de titulación: Universidad Complutense de Madrid
Fecha de titulación: 15/10/1992
Título homologado: No

Otra formación universitaria de posgrado

Tipo de formación: Postgrado
Titulación de posgrado: CERTIFICADO DE APTITUD PEDAGÓGICA
Fecha de titulación: 1994
Título homologado: No

Formación especializada, continuada, técnica, profesionalizada, de reciclaje y actualización
(distinta a la formación académica reglada y a la sanitaria)

1 Título de la formación: La transferencia de conocimiento a través de los contratos
Art. 83: Especial mención al software
Entidad de titulación: Universidad Carlos III de Madrid Fecha de finalización: 23/06/2015 Duración en horas: 3 horas

2 Tipo de la formación: Curso
Título de la formación: Curso Premium Online
Entidad de titulación: SCHNEIDER ELECTRIC ESPAÑA S.A.
Fecha de finalización: 31/12/2011 Duración en horas: 30 horas

3 Tipo de la formación: Curso
Título de la formación: Control Inteligente
Ciudad entidad titulación: España
Entidad de titulación: UNIVERSIDAD CARLOS III. HABILITACION DE GETAFE
Fecha de finalización: 18/07/1996 Duración en horas: 36 horas

4 Tipo de la formación: Curso
Título de la formación: Delineante Especialista Circuitos Impresos
Ciudad entidad titulación: España
Entidad de titulación: Instituto Nacional de Empleo
Fecha de finalización: 01/02/1995 Duración en horas: 350 horas

5 Tipo de la
formación: Curso

Título de la formación: MATLAB, Simulink y otras herramientas
Ciudad entidad titulación: España
Entidad de titulación: THE MATHWORKS, S.L.,
Duración en horas: 3 horas

Cursos y seminarios recibidos de perfeccionamiento, innovación y mejora docente, nuevas tecnologías, etc., cuyo objetivo sea la mejora de la docencia

1 Título del curso/seminario: Aprendizaje Basado en Problemas
Ciudad entidad organizadora: España
Entidad organizadora: Universidad Carlos III de Madrid
Duración en horas: 8 horas
Fecha de inicio-fin: 08/06/2006 - 09/06/2006

2 Título del curso/seminario: Proyecto Docente
Ciudad entidad organizadora: España
Duración en horas: 8 horas
Fecha de inicio-fin: 19/10/2005 - 20/10/2005

3 Título del curso/seminario: Presentaciones Efectivas
Ciudad entidad organizadora: España
Entidad organizadora: Universidad Carlos III de Madrid
Duración en horas: 6 horas
Fecha de inicio-fin: 01/10/2005 - 01/10/2005

4 Título del curso/seminario: Elaboración de Material Didáctico en Web: Curso Avanzado
Ciudad entidad organizadora: España
Entidad organizadora: Universidad Carlos III de Madrid
Duración en horas: 6 horas
Fecha de inicio-fin: 12/04/2005 - 14/04/2005

5 Título del curso/seminario: Avanzado de publicación en web: planificación y creación de sitios web
Ciudad entidad organizadora: España
Entidad organizadora: Universidad Carlos III de Madrid
Duración en horas: 12 horas
Fecha de inicio-fin: 26/05/2003 - 03/06/2003

6 Título del curso/seminario: Taller de Didáctica
Ciudad entidad organizadora: España
Entidad organizadora: Universidad Carlos III de Madrid
Duración en horas: 6 horas
Fecha de inicio-fin: 03/02/2003 - 05/02/2003

7 Título del curso/seminario: Aula

Global 2. Taller Calificaciones

Ciudad entidad organizadora: España

Entidad organizadora: Universidad Carlos III de Madrid

Duración en horas: 3 horas

Fecha de inicio: 27/01/2011

8 Título del curso/seminario: Aula Global 2. Taller Wimba Create

Ciudad entidad organizadora: España

Entidad organizadora: Universidad Carlos III de Madrid

Duración en horas: 3 horas

Fecha de inicio: 10/01/2011

9 Título del curso/seminario: Sesión de Aula Global

Ciudad entidad organizadora: España

Entidad organizadora: UNIVERSIDAD CARLOS III. HABILITACION DE COLMENAREJO

Duración en horas: 2 horas

Fecha de inicio: 26/02/2003

Actividad docente

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

1 Título del trabajo: Desarrollo de exo-guante para terapias de rehabilitación

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Codirector/a tesis: COPACI, DORIN SABIN

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Alumno/a: SERRANO DEL CERRO, DAVID

Calificación obtenida: SB - SOBRESALIENTE

Fecha de defensa: 20/07/2023

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

2 Título del trabajo: Desarrollo y análisis de actuadores basados en SMA enfocados a la robótica de asistencia y rehabilitación

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Codirector/a tesis: COPACI, DORIN SABIN

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Alumno/a: JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE

Calificación obtenida: SL - SOBRESALIENTE CUM LAUDE

Fecha de defensa: 24/03/2023

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

3 Título del trabajo: Bioinspired robotic rehabilitation tool for lower limb motor learning after stroke

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral



Codirector/a tesis: JUAN CAMILO
MORENO SASTOQUE

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Alumno/a: Guillermo Asin Prieto

Fecha de defensa: 11/12/2019

Doctorado Europeo: Si

Mención de calidad: Si

Fecha de obtención: 14/11/2019

4 Título del trabajo: Diseño y control de un dispositivo de rehabilitación para la articulación de la muñeca

Codirector/a tesis: COPACI, DORIN SABIN

Alumno/a: SERRANO DEL CERRO, DAVID

Fecha de defensa: 14/03/2018

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

5 Título del trabajo: Development of a hybrid robotic system based on an adaptive and associative assistance for rehabilitation of reaching movement after stroke

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Codirector/a tesis: José Luis Pons Rovira; FERNANDO JAVIER BRUNETTI FERNANDEZ

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Alumno/a: FRANCISCO JAVIER RESQUIN ACOSTA

Calificación obtenida: SL - SOBRESAL. CUM LAUDE

Fecha de defensa: 29/11/2017

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

6 Título del trabajo: Actuadores no lineales y entornos de simulación para dispositivos de rehabilitación Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Codirector/a tesis: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Alumno/a: COPACI, DORIN SABIN

Calificación obtenida: SL - SOBRESAL. CUM LAUDE

Fecha de defensa: 02/11/2017

Doctorado Europeo: Si Mención de calidad: Si Fecha de obtención:

02/11/2017

7 Título del trabajo: Diseño de un exoesqueleto para la movilización de la articulación de la muñeca

Codirector/a tesis: COPACI, DORIN SABIN

Alumno/a: IAGO LOPEZ GUERRA

Fecha de defensa: 24/02/2017

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

8 Título del trabajo: Sistema avanzado de prototipado rápido para control en exoesqueletos y dispositivos mecatrónicos

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Codirector/a tesis: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid



C

V

N

CURRÍCULUM VITAE NORMALIZADO

Alumno/a: FLORES CABALLERO, ANTONIO

Fecha de defensa:

15/12/2014

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

9

Título del trabajo: A Memetic Approach to the Inverse Kinematics Problem for Robotic Applications

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Alumno/a: GONZALEZ UZCATEGUI, CARLA

Calificación obtenida: Sobresaliente Cum Laude

Fecha de defensa: 26/06/2014

Doctorado Europeo: No
Mención de calidad: Si

- 10 Título del trabajo: Modelado y Control de Sistemas no Lineales de tipo SMA
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Alumno/a: MARTIN CLEMENTE, ALEJANDRO IVAN
Calificación obtenida: Sobresaliente Cum Laude
Fecha de defensa: 31/01/2014
Doctorado Europeo: No
Mención de calidad: No
- 11 Título del trabajo: Entorno de simulación de UnityPro. Ejemplo: sistema de embotellado.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Alumno/a: ALVARO MARTÍNEZ GALINDO
Fecha de defensa: 10/07/2013
Doctorado Europeo: No
Mención de calidad: No
- 12 Título del trabajo: SIMULACIÓN DE LA AUTOMATIZACIÓN DE PROCESOS CON UNITY PRO
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Alumno/a: GUILLERMO CALVO GUADAÑO
Fecha de defensa: 09/07/2013
Doctorado Europeo: No
Mención de calidad: No
- 13 Título del trabajo: Simulación de la automatización de procesos en UnityPro: vivienda domótica
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Alumno/a: ALBERTO HERRAEZ PULIDO
Fecha de defensa: 09/07/2013
Doctorado Europeo: No
Mención de calidad: No
- 14 Título del trabajo: EFFICIENT APPLICATION OF ELECTRICAL NERVE STIMULATION IN COMBINATION WITH A ROBOTIC ORTHESIS: DESIGN OF AN EXPERIMENTAL SETUP FOR DISABLED PATIENTS IN GAIT TRAINING
Alumno/a: ILARIA FOJADELLI
Fecha de defensa: 30/10/2012
Doctorado Europeo: No
Mención de calidad: No
- 15 Título del trabajo: Haptic teleoperation of the youBot with friction compensation for the base
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Alumno/a: MIGUEL CORBERÁN RUIZ

Fecha de defensa: 09/10/2012

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

16 Título del trabajo: Entorno de Simulación basado en Marilou y Matlab para control

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Alumno/a: SILVIA GONZÁLEZ ÁLVAREZ

Fecha de defensa: 18/07/2012

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

17 Título del trabajo: CONFIGURACIÓN DEL EQUIPO ELECTRÓNICO Y ELECCIÓN DE COMPONENTES DE UNA FRESADORA DE TRES EJES Y CABEZAL

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Alumno/a: SERGIO MUÑOZ GARCÍA

Fecha de defensa: 24/02/2012

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

18 Título del trabajo: MOTORES ULTRASONICOS EN DISPOSITIVOS DE REHABILITACION. COSIMULACION

ENTRE MATLAB/SIMULINK Y MSMS

Alumno/a: COPACI, DORIN SABIN

Fecha de defensa: 01/11/2011

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

19 Título del trabajo: Diseño preliminar de un banco de pruebas para exoesqueleto del miembro superior Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Alumno/a: MARCOS MARTÍNEZ REDONDO

Fecha de defensa: 07/09/2011

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

20 Título del trabajo: DESARROLLO DEL HARDWARE DE CONTROL PARA UN EXOESQUELETO DE REHABILITACIÓN Y SU INTERFAZ GRÁFICA PARA DEFINIR LOS EJERCICIOS

Alumno/a: FLORES CABALLERO, ANTONIO

Fecha de defensa: 01/09/2011

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

21 Título del trabajo: Metodología para el desarrollo de un manipulado móvil autónomo con características antropométricas

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Codirector/a tesis: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Alumno/a: KADHIM AL ANSARI, SALAH HASSAN

Fecha de defensa: 12/07/2011

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

- 22 Título del trabajo: BANCO DE ENSAYOS PARA PRUEBAS DE CABEZALES DE COSECHADORAS
 Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
 Alumno/a: ALEJANDRO TERRON MORENO
 Fecha de defensa: 16/03/2009
 Doctorado Europeo: No
 Mención de calidad: No
- 23 Título del trabajo: Control de Rutas de Personal de Seguridad usando tecnologías RFID y GPS
 Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
 Alumno/a: RAMÓN NEVADO CARRASCO
 Fecha de defensa: 19/11/2008
 Doctorado Europeo: No
 Mención de calidad: No
- 24 Título del trabajo: ón del sistema de adquisición de datos y diseño de la GUI para un banco de caracterización de actuadores basados en músculos artificiales Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
 Alumno/a: MARCELO JOSE COLLADO
 Fecha de defensa: 17/06/2008
 Doctorado Europeo: No
 Mención de calidad: No
- 25 Título del trabajo: DETECCIÓN DE OBJETOS DE INTERÉS CON VISIÓN ARTIFICIAL
 Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
 Alumno/a: LUIS DE LA TORRE PALOMINO
 Fecha de defensa: 25/11/2005
 Doctorado Europeo: No
 Mención de calidad: No
- 26 Título del trabajo: INTERFAZ GRÁFICA DE MANFRED. MÓDULO DE LA BASE
 Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
 Alumno/a: BERNARDO RUEDA MOLTO
 Fecha de defensa: 10/02/2005
 Doctorado Europeo: No
 Mención de calidad: No
- 27 Título del trabajo: DESARROLLO DE LIBRERIAS ENC PARA UN ESCANER LASER 3D
 Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
 Alumno/a: MIGUEL ANGEL LÓPEZ ALBA
 Fecha de defensa: 21/07/2004
 Doctorado Europeo: No
 Mención de calidad: No
- 28 Título del trabajo: Modelado con diagramas Voronoi en zonas no acotadas Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera Codirector/a tesis: BOADA, B. L.
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Alumno/a: LUIS MIGUEL CARRASCOSA ZARAGOZA
 Calificación obtenida: 10 (Matrícula de Honor)
 Fecha de defensa: 07/06/2004

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

29 Título del trabajo: Interfaz gráfica para Manfred

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Codirector/a tesis: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Alumno/a: ROSA MARÍA MUÑOZ REGUILLO

Fecha de defensa: 06/2004

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

30 Título del trabajo: SISTEMA DE EMPUJE SINCRONIZADO VIADUCTO MILLAU

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Fecha de defensa: 19/01/2004

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

31 Título del trabajo: ALIZACIÓN DE ROBOTS MÓVILES MEDIANTE DIAGRAMAS DE VORONOI

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera

Alumno/a: JUAN ANTONIO MIRANDA

Fecha de defensa: 23/01/2003

Doctorado Europeo: No

Mención de calidad: No

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: SRAR - Robótica blanda para la rehabilitación del tobillo

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): BLANCO, M. D.;

COPACI, DORIN SABIN N° de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION (AEI)

Cód. según financiadora: PID2023-149141OB-I00

Fecha de inicio-fin: 01/09/2024 - 31/08/2027 Duración: 3

años Cuantía total: 176.500 €

2 Nombre del proyecto: iRoboCity2030-CM Cont - Robótica Inteligente para Ciudades Sostenibles

Ámbito geográfico: Autonómica

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): CARLOS BALAGUER
 BERNALDO DE QUIROS N° de investigadores/as: 16 Entidad/es financiadora/s:
 COMUNIDAD DE MADRID
 Cód. según financiadora: TEC-2024/TEC-62
 Fecha de inicio-fin: 01/01/2025 - 31/12/2026 Duración: 2
 años Cuantía total: 0 €

3 Nombre del proyecto: IROPER - Robótica inteligente para necesidades personales
 Ámbito geográfico: Nacional
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): CARLOS BALAGUER
 BERNALDO DE QUIROS N° de investigadores/as: 11 Entidad/es financiadora/s:
 AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION (AEI)
 Cód. según financiadora: PLEC2021-007819
 Fecha de inicio-fin: 13/12/2021 - 12/09/2025 Duración: 3 años - 9
 meses Cuantía total: 569.991,77 €

4 Nombre del proyecto: STRIDE-UC3M - Validación clínica y técnica de un exotraje
 pediátrico de miembro inferior integrado en la plataforma robótica Discover2Walk
 Ámbito geográfico: Nacional
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):
 BLANCO, M. D. N° de investigadores/as: 1
 Entidad/es financiadora/s:
 AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION (AEI)
 Cód. según financiadora: PDC2022-133898-C32
 Fecha de inicio-fin: 01/12/2022 - 30/11/2024 Duración: 2
 años Cuantía total: 33.350 €

5 Nombre del proyecto: Sistema robótico para propiciar la marcha en niños pequeños
 con Parálisis Cerebral Ámbito geográfico: Nacional
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):
 BLANCO, M. D. N° de investigadores/as: 2
 Entidad/es financiadora/s:
 AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION (AEI)
 Cód. según financiadora: PID2019-105110RB-C32
 Fecha de inicio-fin: 01/06/2020 - 30/11/2023 Duración: 3 años - 6
 meses Cuantía total: 112.893 €

6 Nombre del proyecto: LABYRINTH: UNMANNED TRAFFIC MANAGEMENT 4D PATH PLANNING
 TECHNOLOGIES FOR DRONE. SWARM TO ENHANCE SAFETY AND SECURITY IN TRANSPORT
 Ámbito geográfico: Unión Europea
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE
 MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 12 Entidad/es
 financiadora/s:
 EUROPEAN COMMISSION RESEARCH EXECUTIVE AGENCY

Cód. según financiadora: 861696
 Fecha de inicio-fin: 01/06/2020 - 31/05/2023 Duración: 3
 años Cuantía total: 612.164,34 €

- 7 Nombre del proyecto: RoboCity2030-DIH-CM. Madrid Robotics Digital Innovation Hub.
 Ámbito geográfico: Autonómica
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): CARLOS BALAGUER
 BERNALDO DE QUIROS N° de investigadores/as: 39 Entidad/es financiadora/s:
 CAM. CONSEJERÍA DE EDUCACIÓN E INVESTIGACION

Cód. según financiadora: S2018/NMT-4331
 Fecha de inicio-fin: 01/01/2019 - 30/04/2023 Duración: 4 años - 4
 meses Cuantía total: 325.426,52 €

- 8 Nombre del proyecto: Exoesqueleto para Diagnóstico y Asistencia en Tareas de Manipulación
 Ámbito geográfico: Nacional
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):
 BLANCO, M. D. N° de investigadores/as: 4
 Entidad/es financiadora/s:
 MINISTERIO DE ECONOMÍA, COMERCIO Y EMPRESA

Cód. según financiadora: DPI2016-75346-R
 Fecha de inicio-fin: 30/12/2016 - 31/12/2020 Duración: 4 años - 1
 día Cuantía total: 133.100 €

- 9 Nombre del proyecto: Exoesqueleto para Diagnóstico y Asistencia en Tareas de Manipulación
 Ámbito geográfico: Nacional
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): BLANCO, M. D.
 N° de investigadores/as: 2
 Fecha de inicio-fin: 30/12/2016 - 29/09/2020 Duración: 3 años - 9
 meses Régimen de dedicación: Tiempo completo

- 10 Nombre del proyecto: BADGER: RoBot for Autonomous unDerGround trenchless opERations, mapping and navigation
 Ámbito geográfico: Unión Europea
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): CARLOS BALAGUER
 BERNALDO DE QUIROS N° de investigadores/as: 16 Entidad/es financiadora/s:
 EUROPEAN COMMISSION RESEARCH EXECUTIVE AGENCY

Cód. según financiadora: GA-731968-BADGER
 Fecha de inicio-fin: 01/01/2017 - 30/06/2020 Duración: 3 años - 6
 meses Cuantía total: 809.722,19 €

- 11 Nombre del proyecto: TECHNOFUSION(II)-CM. Desarrollo del Programa de actividades de I+D multidisciplinares del Centro de Tecnologías para la Fusión (TechnoFusión).
 Ámbito geográfico: Autonómica
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid



Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): BALLESTEROS, C. I.; MONGE, M. A. N° de investigadores/as: 11 Entidad/es financiadora/s:

CAM. CONSEJERÍA DE EDUCACIÓN E INVESTIGACION

Cód. según financiadora: S2013/MAE-2745

Fecha de inicio-fin: 01/10/2014 - 31/12/2018 Duración: 4 años - 3 meses Cuantía total: 221.080,49 €

- 12 Nombre del proyecto: Desarrollo de exoesqueletos robóticos para la rehabilitación de miembro superior

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE ECONOMÍA, COMERCIO Y EMPRESA

Cód. según financiadora: DPI2013-47944-C4-3-R

Fecha de inicio-fin: 01/01/2014 - 30/06/2018 Duración: 4 años - 6 meses Cuantía total: 135.520 €

- 13 Nombre del proyecto: Guante Terapéutico

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE ECONOMÍA, COMERCIO Y EMPRESA

Cód. según financiadora: RTC-2016-5675-1

Fecha de inicio-fin: 09/03/2016 - 31/12/2017 Duración: 1 año - 9 meses - 22 días Cuantía total: 189.078 €

- 14 Nombre del proyecto: STAMAS: SMAs in Space. Artificial Muscles and other robotic applications

Ámbito geográfico: Unión Europea

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

EUROPEAN COMMISSION RESEARCH EXECUTIVE AGENCY

Cód. según financiadora: FP7-SPACE-2012-312815

Fecha de inicio-fin: 01/01/2013 - 31/12/2015 Duración: 3 años Cuantía total: 150.937,73 €

- 15 Nombre del proyecto: Dispositivos Híbridos Neuroprotésicos y Neurorobóticos para compensación funcional y rehabilitación (HYPER)

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 10 Entidad/es

financiadora/s:

MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACION

Cód. según financiadora: CSD2009-00067

Fecha de inicio-fin: 01/01/2010 - 16/12/2015 Duración: 5 años - 11 meses - 15 días Cuantía total: 354.084,63 €

- 16 Nombre del proyecto: Técnicas de aprendizaje y planificación diestra para manipuladores móviles Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE

MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACION

Cód. según financiadora: DPI2010-17772

Fecha de inicio-fin: 01/01/2011 - 31/12/2014 Duración: 4 años Cuantía total: 332.750 €

- 17 Nombre del proyecto: Desarrollo del programa de actividades i+d multidisciplinares de la instalación científico-técnica singular del centro de tecnologías para la fusión.

Ámbito geográfico: Autonómica

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): GARCIA, L. N° de investigadores/as: 11

Entidad/es financiadora/s:

COMUNIDAD DE MADRID

Cód. según financiadora: S2009/ENE-1679

Fecha de inicio-fin: 01/01/2010 - 31/05/2014 Duración: 4 años - 5 meses Cuantía total: 195.730 €

- 18 Nombre del proyecto: HANDLE: Developmental pathway towards autonomy and dexterity in robot in-hand manipulation

Ámbito geográfico: Unión Europea

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED N° de investigadores/as: 14 Entidad/es

financiadora/s:

COMISION EUROPEA DIRECTORATE-GENERAL INFORMATION SOCIETY

Cód. según financiadora: FP7-ICT-231640

Fecha de inicio-fin: 02/02/2009 - 01/02/2013 Duración: 3 años - 11 meses - 30 días Cuantía total: 608.057,47 €

- 19 Nombre del proyecto: HYCARO: Hidraulic-energy and Cognitive Autonomous ROBOT

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):

BLANCO, M. D. N° de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA SEC. DE ESTADO DE UNIVERSIDADES E INVEST.

Cód. según financiadora: DPI2009-07095-E

Fecha de inicio-fin: 01/01/2010 - 31/12/2010 Duración: 1 año Cuantía total: 1.000 €



- 20 Nombre del proyecto: Planificación coherente de trayectorias y adaptación evolutiva de tareas en manipuladores móviles. Ámbito geográfico: Otros
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA SEC. DE ESTADO DE UNIVERSIDADES E INVEST.
Cód. según financiadora: DPI2007-60594
Fecha de inicio-fin: 01/10/2007 - 30/09/2010 Duración: 3 años Cuantía total: 156.937 €
- 21 Nombre del proyecto: Estudio de algoritmos de control antibalanceo en un entorno de realidad virtual para un puente grúa del Laboratorio de Manipulación Remota de Technofusión
Ámbito geográfico: Otros
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): BLANCO, M. D.
N° de investigadores/as: 2
Cód. según financiadora: 2009/00337/001
Fecha de inicio-fin: 01/09/2009 - 01/03/2010 Duración: 6 meses
Régimen de dedicación: Tiempo completo
- 22 Nombre del proyecto: Robots de servicios para la mejora de la calidad de los ciudadanos en áreas metropolitanas. (roboticslab-UC3M)
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIROS N° de investigadores/as: 66 Entidad/es financiadora/s:
CAM. CONSEJERÍA DE EDUCACIÓN E INVESTIGACION
Cód. según financiadora: S-0505/DPI/0176
Fecha de inicio-fin: 01/01/2006 - 31/12/2009 Duración: 4 años Cuantía total: 303.831,48 €
- 23 Nombre del proyecto: SARAH: Skilfulness and Autonomy for Robots with Artificial Hands Ámbito geográfico: Otros
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED N° de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA SEC. DE ESTADO DE UNIVERSIDADES E INVEST.
Cód. según financiadora: DPI2007-29952-E
Fecha de inicio-fin: 01/04/2008 - 01/05/2009 Duración: 1 año - 1 mes Cuantía total: 1.000 €
- 24 Nombre del proyecto: DINAHAND: Towards a Next Generation of Dexterous and Intelligent Artificial Hand
Ámbito geográfico: Otros
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED N° de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE EDUCACION, CULTURA Y DEPORTE

Cód. según financiadora: DPI2006-27216-E

Fecha de inicio-fin: 15/03/2007 - 15/03/2008 Duración: 1

año Cuantía total: 1.000 €

- 25 Nombre del proyecto: GRAND-PA: Gain of Recovery Capabilities by Networked Device Platform for Aged People

Ámbito geográfico: Otros

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED

Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE EDUCACION, CULTURA Y DEPORTE

Cód. según financiadora: DPI2006-27218-E

Fecha de inicio-fin: 15/03/2007 - 15/03/2008 Duración: 1

año Cuantía total: 1.000 €

- 26 Nombre del proyecto: Diseño avanzado de manipuladores móviles

Ámbito geográfico: Autonómica

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): MIGUEL SALICHS

SANCHEZ-CABALLERO Nº de investigadores/as: 29 Entidad/es financiadora/s:

COMUNIDAD DE MADRID-UC3M

Cód. según financiadora: CCG06-UC3M/DPI-0884

Fecha de inicio-fin: 01/01/2007 - 31/12/2007 Duración: 1

año Cuantía total: 10.000 €

- 27 Nombre del proyecto: Integración de la planificación y control de interacciones basada en sensores para manipuladores móviles avanzados.

Ámbito geográfico: Otros

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE

MORENO LORENTE Nº de investigadores/as: 11 Entidad/es

financiadora/s:

MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA DIR. GRAL. INVESTIGACION

Cód. según financiadora: DPI2004-00594

Fecha de inicio-fin: 13/12/2004 - 12/12/2007 Duración: 3

años Cuantía total: 133.400 €

- 28 Nombre del proyecto: Análisis y optimización de trayectorias de avión bajo los efectos de incertidumbre meteorológica

Ámbito geográfico: Otros

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): MIGUEL SALICHS

SANCHEZ-CABALLERO Nº de investigadores/as: 30 Entidad/es financiadora/s:

COMUNIDAD DE MADRID-UC3M

Cód. según financiadora: UC3M-IEL-05-051

Fecha de inicio-fin: 01/01/2006 - 31/03/2007 Duración: 1 año - 3

meses Cuantía total: 14.500 €

29 Nombre del proyecto: Robot de Servicio Antropomórfico Fiable y Seguro para Operar en Entornos Humanos.

Ámbito geográfico: Otros

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE

MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA DIRECCION GENERAL DE INVESTIGACION

Cód. según financiadora: DPI2003-01170

Fecha de inicio-fin: 01/12/2003 - 30/11/2004 Duración: 1

año Cuantía total: 23.000 €

30 Nombre del proyecto: Manipulador móvil autónomo para desarrollo de operaciones en entornos difíciles

Ámbito geográfico: Otros

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE

MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 9

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA

Cód. según financiadora: DPI2000-0425

Fecha de inicio-fin: 28/12/2000 - 27/12/2003 Duración: 3

años Cuantía total: 148.089,38 €

31 Nombre del proyecto: Robot multifuncional auto-portable dotado de movilidad en entornos complejos

(ROMA)

Ámbito geográfico: Otros

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): CARLOS BALAGUER

BERNALDO DE QUIROS N° de investigadores/as: 8 Entidad/es financiadora/s:

C.I.C.Y.T. SECRETARIA GRAL. DEL PLAN NACIONAL DE I+D

Cód. según financiadora: TAP95-0088

Fecha de inicio-fin: 13/06/1995 - 20/06/2000 Duración: 5 años - 7

días Cuantía total: 123.628,19 €

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

1 Nombre del proyecto: Exoesqueleto bilateral desacoplado para carga/descarga de equipajes en entornos aeroportuarios - GexoNAER2.0 Ámbito geográfico:

Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; COPACI,

DORIN SABIN

N° de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

GESNAER CONSULTING S.L.N.E.

Fecha de inicio: 15/11/2024 Duración: 1 año Cuantía
total: 23.000 €

- 2 Nombre del proyecto: Desarrollo de un sensor textil de fuerza y desplazamiento basado en hilos de poliamida recubierta de plata
Ámbito geográfico: Autonómica
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s:
ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.
- Fecha de inicio: 15/03/2023 Duración: 9 meses Cuantía
total: 50.000 €

- 3 Nombre del proyecto: SWARM: Sistema de control de tráfico aéreo de dispositivos no tripulados para aplicaciones seguras y de alta fiabilidad
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s:
ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.
- Fecha de inicio: 20/12/2021 Duración: 1 año Cuantía
total: 50.000 €

- 4 Nombre del proyecto: Desarrollo de un actuador multihilo con fibras de SMA
Ámbito geográfico: Nacional
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): COPACI, DORIN SABIN N° de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s:
ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.
- Cód. según financiadora: PC/21/03/00439
Fecha de inicio: 15/09/2021 Duración: 8 meses Cuantía
total: 47.000 €

- 5 Nombre del proyecto: SISTEMA DE EXOESQUELETO DESACOPLADO PARA CARGA Y DESCARGA DE EQUIPAJE AEROPORTUARIO
Ámbito geográfico: Autonómica
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; COPACI, DORIN SABIN

Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s:
GESNAER CONSULTING S.L.N.E.

Fecha de inicio: 01/10/2019 Duración: 2 años - 3 meses Cuantía
total: 60.000 €

6 Nombre del proyecto: Mecanismos Robóticos con Tecnologías SMA
Ámbito geográfico: Autónoma
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s:
ARQUIMEA MEDICAL S.L.U.
Fecha de inicio: 20/12/2018 Duración: 3 años Cuantía
total: 69.000 €

7 Nombre del proyecto: Proyecto Músculos artificiales
Ámbito geográfico: Autónoma
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):
BLANCO, M. D. Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:
ARQUIMEA INGENIERIA, S.L.U.
Fecha de inicio: 05/05/2016 Duración: 1 año - 7 meses - 26 días
Cuantía total: 100.000 €

8 Nombre del proyecto: Especificación técnica para desarrollo de programa formativo de mecatrónica. Nº pedido A9750659G
Ámbito geográfico: Autónoma
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): MONJE MICHARET, CONCEPCIÓN ALICIA; SANTIAGO MARTINEZ DE LA CASA DIAZ
Nº de investigadores/as: 7
Entidad/es financiadora/s:
AIRBUS OPERATIONS, S.L.
Fecha de inicio: 29/04/2016 Duración: 3 meses Cuantía
total: 15.000 €

9 Nombre del proyecto: Especificación Técnica curso robótica avanzada para ingenieros de proceso y soporte a taller, Robotics Training 2016 Ámbito geográfico: Autónoma
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALBERTO JARDON HUETE; J. G. VICTORES Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:

AIRBUS OPERATIONS, S.L.

Fecha de inicio: 18/04/2016

Duración: 3 meses - 11 días Cuantía

total: 11.985 €

- 10 Nombre del proyecto: Especificación técnica de subcontratación del desarrollo del programa formativo Curso Básico de Control Numérico para Operarios

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: AIRBUS OPERATIONS, S.L.

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):

BLANCO, M. D. N° de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

AIRBUS OPERATIONS, S.L.

Fecha de inicio: 14/01/2016

Duración: 2 meses

- 11 Nombre del proyecto: Investigación para la mejora competitiva del ciclo de perforación y voladura en minería y obras subterráneas, mediante la concepción de nuevas técnicas de ingeniería, explosivos, prototipos y herramientas avanzadas. (TUÑEL)

Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO

LORENTE; MARTÍN, F N° de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.

Cód. según financiadora: IDI-20150705

Fecha de inicio: 28/07/2015

Duración: 4 años - 5 meses - 3 días

Cuantía total: 150.000 €

- 12 Nombre del proyecto: Coplanaridad cabezal-detector según Pedido nº 2701051557

Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):

BLANCO, M. D. N° de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

SIEMENS SA

Fecha de inicio: 10/04/2015

Duración: 2 meses - 29 días Cuantía

total: 9.945 €

- 13 Nombre del proyecto: Especificación técnica para desarrollo de programa formativo para programación y control de Robots

Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): ALBERTO

JARDON HUETE N° de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s:

AIRBUS OPERATIONS, S.L.

Cód. según financiadora: Núm. Pedido A9744587G

Fecha de inicio: 28/11/2014 Duración: 1 mes - 30 días Cuantía total: 9.412 €

14 Nombre del proyecto: Estimador de Estados

Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE

MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.

Fecha de inicio: 20/10/2014 Duración: 1 año Cuantía total: 15.000 €

15 Nombre del proyecto: SMAVida Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE

MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

ARQUIMEA INGENIERIA, S.L.U.

Fecha de inicio: 01/09/2014 Duración: 1 año Cuantía total: 20.000 €

16 Nombre del proyecto: Tecnologías para el combate integral contra incendios forestales y para la conservación de nuestros bosques - PROMETEO

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE

MORENO LORENTE

N° de investigadores/as: 3

Cód. según financiadora: 2010/00605/001

Fecha de inicio: 14/10/2010 Duración: 3 años - 3 meses - 15 días

17 Nombre del proyecto: Nuevo precinto electrónico con supervisión remota vía satélite (proyecto eSEAL). Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE

MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.

Fecha de inicio: 01/02/2010 Duración: 1 año - 11 meses Cuantía total: 250.000 €

18 Nombre del proyecto: Cátedra ARQUIMEDES

Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 5
 Entidad/es financiadora/s:
 ARQUIMEA INGENIERIA, S.L.U.

Fecha de inicio: 01/07/2009 Duración: 2 años - 8 meses - 7 días
 Cuantía total: 20.000 €

- 19 Nombre del proyecto: Informe técnico sobre la creación, dotación y funcionamiento del Laboratorio de Producción y Procesado de Materiales

Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): PAREJA, R. N° de investigadores/as: 9
 Entidad/es financiadora/s:
 FUNDACION PARA EL CONOCIMIENTO MADRIMASD

Fecha de inicio: 07/05/2009 Duración: 1 mes - 8 días Cuantía total: 30.000 €

- 20 Nombre del proyecto: Estudio sobre el procedimiento de caracterización antiestática de productos ergonómicos

Ámbito geográfico: Otros

Grado de contribución: Investigador/a
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 3
 Entidad/es financiadora/s: 3M ESPAÑA S.L.

Fecha de inicio: 27/01/2009 Duración: 3 meses Cuantía total: 1.500 €

- 21 Nombre del proyecto: SEDUCE: Sistemas para la Detección de Explosivos en Infraestructuras y Centros Públicos "Teledetección de marcadores quimioluminiscentes"

Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 4
 Entidad/es financiadora/s:
 ARQUIMEA INGENIERIA, S.L.U.

Fecha de inicio: 28/02/2008 Duración: 4 años - 10 meses - 3 días
 Cuantía total: 749.999,99 €

- 22 Nombre del proyecto: SEDUCE: Sistemas para la Detección de Explosivos en Infraestructuras y Centros Públicos

Ámbito geográfico: Otros

Grado de contribución: Investigador/a
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE
 N° de investigadores/as: 4
 Entidad/es financiadora/s:
 METRO DE MADRID, S.A.
 Cód. según financiadora: n° pedido 7208000821
 Fecha de inicio: 01/01/2008 Duración: 4 años Cuantía total: 103.200 €

23 Nombre del proyecto: Robots Autónomos y cooperantes (ROBAUCO)
 Ámbito geográfico: Otros
 Grado de contribución: Investigador/a
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 3
 Entidad/es financiadora/s: IK4
 TEKNIKER
 FUNDACION CARTIF
 Fecha de inicio: 01/01/2007 Duración: 3 años Cuantía total: 71.919 €

24 Nombre del proyecto: Dust Wiper
 Ámbito geográfico: Otros
 Grado de contribución: Investigador/a
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 3
 Entidad/es financiadora/s:
 COMPUTADORAS REDES E INGENIERIA S.A. CRISA .
 Fecha de inicio: 22/11/2005 Duración: 4 meses Cuantía total: 50.600 €

25 Nombre del proyecto: Asesoramiento y Asistencia Técnica del Proyecto Boom Enhanced Visual system
 Ámbito geográfico: Otros
 Grado de contribución: Investigador/a
 Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
 Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE N° de investigadores/as: 5 Entidad/es financiadora/s:
 INDRA SISTEMAS, S.A.
 Cód. según financiadora: 27400444
 Fecha de inicio: 09/03/2004 Duración: 1 año
 Cuantía total: 9.000 €



Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1 CARMEN BALLESTER BERNABEU; VICTOR MUÑOZ VELASCO; COPACI, DORIN SABIN; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. Design of a soft sensor based on silver-coated polyamide threads and stress-strain modeling via Gaussian processes. SENSORS AND ACTUATORS A-PHYSICAL. 367/115058, pp. 1 - 9. (Suiza): 01/03/2024. ISSN 0924-4247
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.sna.2024.115058>
Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte:
Revista Posición de firma: 5
Nº total de autores: 5
- 2 SERRANO DEL CERRO, DAVID; COPACI, DORIN SABIN; JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. SMA-Based Soft Exo-Glove. IEEE Robotics and Automation Letters. 8/9, pp. 5448 - 5455. (Estados Unidos de América): 01/09/2023. ISSN 2377-3766
DOI: <https://doi.org/10.1109/LRA.2023.3295994>
Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte:
Revista Posición de firma: 5
Nº total de autores: 5
- 3 MAURO TASSINARI LAGOS; PABLO ROMERO SOROZABAL; CARLOS MARTÍN; BLANCO, M. D.; MALFAZ, MARIA; EDUARDO ROCON. Nuevo sistema robótico social de rehabilitación de pacientes pediátricos con parálisis cerebral = New social robotic system for the rehabilitation of pediatric patients with cerebral palsy. Revista Iberoamericana de Automatica e Informatica Industrial. 20/3, pp. 315 - 326. (España): 01/06/2023. ISSN 1697-7912
DOI: <https://doi.org/10.4995/riai.2023.18785>
Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte:
Revista Posición de firma: 4
Nº total de autores: 6
- 4 JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; COPACI, DORIN SABIN; PALOMA MANSILLA NAVARRO; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. A novel multi-wire SMA-based actuator with high-frequency displacement. MECHATRONICS. 91/102957, pp. 1 - 14. (Reino Unido): 01/05/2023. ISSN 0957-4158
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.mechatronics.2023.102957>
Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte:
Revista Posición de firma: 5
Nº total de autores: 5
- 5 CARMEN BALLESTER BERNABEU; COPACI, DORIN SABIN; JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. Hoist-Based Shape Memory Alloy Actuator with

Multiple Wires for High-Displacement Applications. Actuators. 12/4, pp. 1 - 21.
(Suiza): 01/04/2023. ISSN 2076-0825

DOI: <https://doi.org/10.3390/act12040159>

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte:

Revista Posición de firma: 5

Nº total de autores: 5

- 6 COPACI, DORIN SABIN; JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; MARCOS GOMEZ TOME; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. sEMG-based gesture classifier for a rehabilitation glove. Frontiers in Neurorobotics. 16/750482, pp. 1 - 15. (Suiza): 05/2022. ISSN 1662-5218
DOI: <https://doi.org/10.3389/fnbot.2022.750482>

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 5

Nº total de autores: 5

- 7 JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; COPACI, DORIN SABIN; SERRANO DEL CERRO, DAVID; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. Efficiency analysis of SMA-based actuators: Possibilities of configuration according to the application. Actuators. 10/3, pp. 63. (Suiza): 03/2021. ISSN 2076-0825
DOI: <https://doi.org/10.3390/act10030063>

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 5

Nº total de autores: 5

- 8 JORGE MUÑOZ YAÑEZ-BARNUEVO; COPACI, DORIN SABIN; MONJE MICHARET, CONCEPCIÓN ALICIA; BLANCO, M. D.; CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIROS. Iso-m based adaptive fractional order control with application to a soft robotic neck. IEEE Access. 8, pp. 198964 - 198976. (Estados Unidos de América): 03/11/2020.
DOI: <https://doi.org/10.1109/ACCESS.2020.3035450>

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 4

Nº total de autores: 5

- 9 COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D.; MARTIN CLEMENTE, ALEJANDRO IVAN; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. Flexible shape memory alloy actuators for soft robotics: Modelling and control. International Journal of Advanced Robotic Systems. 17/1, pp. 1 - 15. (Austria): 01/01/2020. ISSN 1729-8806
DOI: <https://doi.org/10.1177/1729881419886747>

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 2

Nº total de autores: 4

- 10 COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. Flexible shape-memory alloy-based actuator: Mechanical design optimization according to application. Actuators. 8/3, pp. 63. (Suiza): 09/2019. ISSN 2076-0825
DOI: <https://doi.org/10.3390/act8030063>

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 2

Nº total de autores: 3

- 11 COPACI, DORIN SABIN; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. Two-stage shape memory alloy identification based on the Hammerstein - Wiener model. *Frontiers in Robotics and AI*. 6/83, pp. 1 - 10. (Suiza): 09/2019.
DOI: <https://doi.org/10.3389/frobt.2019.00083>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 3

- 12 COPACI, DORIN SABIN; ALONSO MARTÍN, FERNANDO; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. SMA based elbow exoskeleton for rehabilitation therapy and patient evaluation. *IEEE Access*. 7, pp. 31473 31484. (Estados Unidos de América): 04/03/2019.
DOI: <https://doi.org/10.1109/ACCESS.2019.2902939>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 4

Nº total de autores: 4

- 13 VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; CAYETANO RIVERA; NAIARA ESCUDERO; MARTÍN, F; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. Hand exo-muscular system for assisting astronauts during extravehicular activities. *Soft Robotics*. 6/1, pp. 21 - 37. (Estados Unidos de América): 02/2019. ISSN 2169-5172
DOI: <https://doi.org/10.1089/soro.2018.0020>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 5

Nº total de autores: 6

- 14 COPACI, DORIN SABIN; SERRANO DEL CERRO, DAVID; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. A High-Level Control Algorithm Based on sEMG Signalling for an Elbow Joint SMA Exoskeleton. *SENSORS*. 18/8 (2522), (Suiza): 02/08/2018.
Handle: <http://hdl.handle.net/10016/28027>
DOI: <https://doi.org/10.3390/s18082522>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 4

Nº total de autores: 4

- 15 COPACI, DORIN SABIN; CANO, E.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. New design of a soft robotics wearable elbow exoskeleton based on shape memory alloy wire actuators. *Applied Bionics and Biomechanics*. 2017/1605101, pp. 1 - 11. (Egipto): 05/09/2017. ISSN 1176-2322
DOI: <https://doi.org/10.1155/2017/1605101>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 4

Nº total de autores: 4

- 16 FLORES CABALLERO, ANTONIO; COPACI, DORIN SABIN; VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. Sistema Avanzado de Prototipado Rápido para Control en la Educación en Ingeniería para grupos Multidisciplinares = Advanced Rapid Control Prototyping system on engineering education for multidisciplinary student groups. *Revista Iberoamericana de Automatica e Informatica Industrial*. 13/3, pp. 350 362. (España): 01/08/2016. ISSN 1697-7912

DOI: <https://doi.org/10.1016/j.riai.2016.05.004>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista
 Posición de firma: 4
 N° total de autores: 5

- 17 VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; FLORES CABALLERO, ANTONIO; COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. High-displacement flexible shape memory alloy actuator for soft wearable robots. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 73, pp. 91 - 101. (Holanda): 01/11/2015. ISSN 0921-8890 DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2014.09.026>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista
 Posición de firma: 4
 N° total de autores: 5

- 18 MARTÍN, F; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GARRIDO, L. S.; BLANCO, M. D. Kullback-Leibler divergence-based differential eEvolution Markov chain filter for global localization of mobile robots. SENSORS. 15/9, pp. 23431 - 23458. (Suiza): 16/09/2015. Handle: <http://hdl.handle.net/10016/27923> DOI: <https://doi.org/10.3390/s150923431>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista
 Posición de firma: 4
 N° total de autores: 4

- 19 MARTÍN, F; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA; BLANCO, M. D. Initial population size estimation for a Differential-Evolution-based global localization filter. INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS & AUTOMATION. 29/3, pp. 245 - 258. (Estados Unidos de América): 07/2014. ISSN 0826-8185 DOI: <https://doi.org/10.2316/Journal.206.2014.3.206-3913>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista
 Posición de firma: 4
 N° total de autores: 4

- 20 BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO, ANTONIO. Innovative Pressure Sensor Platform and Its Integration with an End-User Application. SENSORS. 6/14, pp. 10273 - 10291. (Suiza): 11/06/2014. Handle: <http://hdl.handle.net/10016/27940> DOI: <https://doi.org/10.3390/s140610273>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista
 Posición de firma: 1
 N° total de autores: 4

- 21 FLORES CABALLERO, ANTONIO; COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; JAIME HERRAN; IVAN FERNANDEZ; ESTIBALIZ OCHOTECO; GERMAN CABANERO; HANS GRANDE. Innovative pressure sensor platform and its integration with an end-user application. SENSORS. 14/6, pp. 10273 - 10291. (Suiza): 11/06/2014. DOI: <https://doi.org/10.3390/s140610273>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista
 Posición de firma: 3
 N° total de autores: 9

- 22 MARTÍN, F; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; MARIA LUISA MUÑOZ. Kullback-Leibler divergence-based global localization for mobile robots. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 62/2, pp. 120 - 130. (Holanda): 02/2014. ISSN 0921-8890
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2013.11.006>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 3
Nº total de autores: 4

- 23 GONZALEZ UZCATEGUI, CARLA; BLANCO, M. D. A memetic differential evolution algorithm for the inverse kinematics problem of robot manipulators. International Journal of Mechatronics and Automation. 3/2, pp. 118 - 131. (Suiza): 01/04/2013. ISSN 2045-1059
DOI: <https://doi.org/10.1504/IJMA.2013.053412>

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

- 24 GARRIDO, L. S.; MALFAZ, MARIA; BLANCO, M. D. Application of the fast marching method for outdoor motion planning in robotics. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 61/2, pp. 106 - 114. (Holanda): 02/2013. ISSN 0921-8890
Handle: <http://hdl.handle.net/10016/18693>
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2012.10.012>

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

- 25 MARTÍN, F; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GARRIDO, L. S.; BLANCO, M. D. High-accuracy global localization filter for three-dimensional environments. ROBOTICA. 30/3, pp. 363 - 378. (Reino Unido): 05/2012. ISSN 0263-5747
Handle: <http://hdl.handle.net/10016/18971>
DOI: <https://doi.org/10.1017/S0263574711000701>

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

- 26 LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA; GARRIDO, L. S. L1-L2 norms comparison in global localization of mobile robots. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 59/9, pp. 597 - 610. (Holanda): 01/09/2011. ISSN 0921-8890
Handle: <http://hdl.handle.net/10016/18949>
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2011.04.006>

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

- 27 GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; JUREWICZ SLUPSKA, PIOTR PAWEŁ. Path Planning for Mobile Robot Navigation using Voronoi Diagram and Fast Marching. International Journal of Robotics and Automation. 2/1, pp. 42 - 64. (Malasia): 04/04/2011.

Handle: <http://hdl.handle.net/10016/18721>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 4

- 28 ANGEL IBARRA; MANUEL PERLADO; RAFAEL ARACIL SANTONJA; BLANCO, M. D.; MANUEL FERRE; GARCIA CORTES, MARIA ISABEL; P. GARCIA-ROBLEDO; MARÍA GONZÁLEZ VIADA; PABLO GONZALEZ DE SANTOS; DAVID JIMENEZ REY; J. L. MARTINEZ-ALBERTOS; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; JOSE DE NO SANCHEZ; VICENTE MANUEL QUERAL MAS; LUIS RIOS; RAQUEL ROMAN.

TechnoFusión, a Relevant

Facility for Fusion Technologies: The Remote Handling Area. FUSION ENGINEERING AND DESIGN. 85/7-9, pp. 1659 - 1663. (Suiza): 01/12/2010. ISSN 0920-3796

Handle: <http://hdl.handle.net/10016/18958>

DOI: 10.1016/j.fusengdes.2010.05.010

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 4

Nº total de autores: 16

- 29 GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; MARTÍN, F. Robotic Motion using Harmonic Functions and Finite Elements. JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS. 59/1, pp. 57 - 73. (Holanda): 01/07/2010. ISSN 0921-0296

Handle: <http://hdl.handle.net/10016/18617>

DOI: <https://doi.org/10.1007/s10846-009-9381-3>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 4

- 30 GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. Exploration of 2D and 3D Environments using Voronoi Transform and Fast Marching Method. JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS. 55/1, pp. 55 - 86. (Holanda): 01/10/2009. ISSN 0921-0296

DOI: <https://doi.org/10.1007/s10846-008-9293-7>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 3

- 31 GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. Exploration and Mapping using the VFM Motion Planner. IEEE TRANSACTIONS ON INSTRUMENTATION AND MEASUREMENT. 58/8, pp. 2880 - 2892. (Estados Unidos de América): 01/06/2009. ISSN 0018-9456

DOI: <https://doi.org/10.1109/TIM.2009.2016372>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 3

- 32 GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED; BLANCO, M. D. FM2 : A real-time sensor-based feedback controller for mobile robots. INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS & AUTOMATION. 24/1, pp. 48 - 65. (Estados Unidos de América): 01/06/2009. ISSN 0826-8185

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 4

Nº total de autores: 4

- 33 LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GARRIDO, L. S.; BLANCO, M. D.; MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA. Differential Evolution Solution to the SLAM Problem. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 57/4, pp. 441 450. (Holanda): 30/04/2009. ISSN 0921-8890
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2008.05.005>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 4

- 34 LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; HENAR LASTRES; CRISTINA CASTEJON; IGNACIO CASILLAS; BLANCO, M. D. Friendly Interface to learn stereovision theory. COMPUTER APPLICATIONS IN ENGINEERING EDUCATION. 17/2, pp. 180 - 186. (Estados Unidos de América): 01/01/2009. ISSN 1061-3773

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 5

Nº total de autores: 5

- 35 GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. Exploration of a Cluttered Environment Using Voronoi Transform and Fast Marching. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 56/12, pp. 1069 1081. (Holanda): 31/12/2008. ISSN 0921-8890
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.robot.2008.02.003>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 3

- 36 CASTEJON, C.; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. Compact Modeling Technique for Outdoor Navigation. IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics Part A: Systems and Humans. 38/1, pp. 9 - 24. (Estados Unidos de América): 01/2008. ISSN 1083-4427
DOI: <https://doi.org/10.1109/TSMCA.2007.904786>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 2

Nº total de autores: 3

- 37 GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; M. L MUÑOZ. Sensor-Based Global Planning for Mobile Robot Navigation. ROBOTICA. 25/2, pp. 189 - 199. (Reino Unido): 06/2007. ISSN 0263-5747
DOI: <https://doi.org/10.1017/S0263574707003384>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 4

- 38 LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GARRIDO, L. S.; BLANCO, M. D. Mobile Robot Global Localization using and Evolutionary MAP Filter. JOURNAL OF GLOBAL OPTIMIZATION. 37/3, pp. 381 - 403. (Holanda): 03/2007. ISSN 0925-5001
DOI: <https://doi.org/10.1007/s10898-006-9054-8>

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 3



- 39 CASTEJON, C.; BLANCO, M. D.; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. Traversable region modeling for outdoor navigation. JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS. 43(2-4), pp. 175 - 216. (Holanda): 01/08/2005. ISSN 0921-0296

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

- 40 BLANCO, M. D.; S KADHIM; CASTEJON, C.; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. MANFRED: robot antropomórfico de servicio fiable y seguro para operar en entornos humanos. Revista Iberoamericana de Ingeniería Mecánica. 3, pp. 33 - 48. (España): 01/01/2005. ISSN 1137-2729

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 1
Nº total de autores: 5

- 41 CASTEJON, C.; BLANCO, M. D.; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. Desarrollo del sistema de percepción de una plataforma móvil para entornos exteriores. Revista Iberoamericana de Ingeniería Mecánica. 8/3, pp. 3 - 23. (España): 10/02/2004. ISSN 1137-2729

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

- 42 BOADA, B. L.; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. Symbolic place recognition in Voronoi-based maps by using hidden Markov Models. JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS. 39, pp. 173 - 197. (Holanda): 01/01/2004. ISSN 0921-0296

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 2
Nº total de autores: 3

- 43 VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; CAYETANO RIVERA; NAIARA ESCUDERO; MARTÍN, F; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. Hand Exo-Muscular System for assisting astronauts during Extravehicular Activities for Soft Robotics. Soft Robotics. (Estados Unidos de América): ISSN 2169-5172

Tipo de producción: Artículo científico Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 6

- 44 COPACI, DORIN SABIN; JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. Shape Memory Alloy (SMA)-Based Exoskeletons for Upper Limb Rehabilitation. Rehabilitation of the Human Bone-Muscle System. pp. 1 - 16. 13/01/2022. DOI: 10.5772/intechopen.101751

Tipo de producción: Capítulo de libro Tipo de soporte: Libro
Posición de firma: 4
Nº total de autores: 4

- 45 COPACI, DORIN SABIN; SERRANO DEL CERRO, DAVID; ISABEL ALGUACIL DIEGO; DIEGO FERNÁNDEZ VÁZQUEZ; FRANCISCO MOLINA RUEDA; JUAN CARLOS MIANGOLARRA PAGE; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. Usability Evaluation of SMA Based Exoskeleton: Pilot Testing in Post-stroke Patients. Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation IV. Springer, Cham, 02/10/2021. ISBN 978-3-030-70315-8
DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-030-70316-5_25
Tipo de producción: Capítulo de libro Tipo de soporte: Libro
Posición de firma: 8
Nº total de autores: 8
- 46 COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO, ANTONIO; F. RUEDA; I. ALGUACIL; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. Wearable elbow exoskeleton actuated with shape memory alloy. Converging clinical and engineering research on neurorehabilitation II: Proceedings of the 3rd International Conference on NeuroRehabilitation (ICNR2016), October 18-21, 2016, Segovia, Spain. pp. 477 - 481. SPRINGER, 01/2017. ISBN 978-3-319-46668-2
DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-46669-9_79
Tipo de producción: Capítulo de libro Tipo de soporte: Libro
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 6
- 47 GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. SLAM and exploration using differential evolution and fast marching. Advances in Robot Navigation. pp. 81 - 98. (Croacia): INTECH, 05/07/2011. ISBN 978-953-307-346-0
DOI: <https://doi.org/10.5772/17376>
Tipo de producción: Capítulo de libro Tipo de soporte: Libro
Posición de firma: 3
Nº total de autores: 3
- 48 MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; GARRIDO, L. S. Global localization based on a rejection differential evolution filter. Robot localization and map building. pp. 91 - 117. (Croacia): INTECH, 01/03/2010. ISBN 978-953-7619-83-1
DOI: <https://doi.org/10.5772/9273>
Tipo de producción: Capítulo de libro Tipo de soporte: Libro
Posición de firma: 3
Nº total de autores: 4
- 49 LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA; GARRIDO, L. S.; BLANCO, M. D. Materiales inteligentes: aleaciones con memoria de forma (SMA). Cálculo fraccionario, fractales y aplicaciones. pp. 75 - 104. (España): REAL ACADEMIA DE CIENCIAS EXACTAS, FÍSICAS Y NATURALES, 01/01/2009. ISBN 9788487125478
Tipo de producción: Capítulo de libro Tipo de soporte: Libro
Posición de firma: 4
Nº total de autores: 4



- 50 GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. FM-2: A Real Time Fast Marching Sensor-Based Motion Planner. New Research on Mobile Robots. pp. 1 - 33. NOVA SCIENCE PUBLISHERS INC, 30/12/2008. ISBN 978-1-60456-651-2

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 3

- 51 GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; M. L MUÑOZ. An Evolutionary MAP Filter for Mobile Robot Global Localization. Frontiers in Evolutionary Robotics. pp. 197 - 208. (Austria): I-TECH EDUCATION AND PUBLISHING, 01/04/2008. ISBN 978-3-902613-19-6

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 4

- 52 GARRIDO, L. S.; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED; M. L MUÑOZ. Sensor-Based Global Planning for Mobile Manipulators Navigation Using Voronoi Diagram and Fast Marching. Mobile Robotics: Perception and Navigation. pp. 479 - 496. (Alemania): PRO LITERATUR, 01/02/2007. ISBN 3-86611-283-1

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

Posición de firma: 2

Nº total de autores: 5

- 53 CASTEJON, C.; BLANCO, M. D.; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. Voronoi-based outdoor traversable region modelling. Innovations in Robot Mobility and Control. pp. 201 - 250. SPRINGER VERLAG GMBH, 27/09/2005. ISBN 3-540-26892-8

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

Posición de firma: 2

Nº total de autores: 4

- 54 BOADA, B. L.; BLANCO, M. D.; CASTEJON, C.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. Voronoi-based map learning and understanding in robotic problems (invited chapter). Control and Learning in Robotic Systems. pp. 205 - 241. Nova Science Publishers, Inc., New York Edited by Frank Columbus, 01/09/2005. ISBN 1-59454-356-9

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

Posición de firma: 2

Nº total de autores: 4

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1 Título del trabajo: Evaluación y desempeño de los sensores Myo Armband y MindRove
Nombre del congreso: XLIII Jornadas de Automática 2022
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: LOGROÑO, España

Fecha de celebración: 07/09/2022
 Fecha de finalización: 09/09/2022
 Ciudad entidad organizadora: LOGROÑO, La Rioja, España
 COPACI, DORIN SABIN; JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE;
 BLANCO, M. D."XLIII Jornadas de Automática: libro de actas". pp. 58 - 65.
 UNIVERSIDAD DE LA RIOJA, ISBN 9788497498418
 DOI: <https://doi.org/10.17979/spudc.9788497498418.0058>
 Otro tipo de identificador: <http://hdl.handle.net/2183/31353>

- 2

Título del trabajo: Banco de pruebas para actuadores basados en aleaciones con memoria de forma
 Nombre del congreso: III Jornadas Nacionales de Robótica 2019
 Ámbito geográfico: Nacional
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: ALICANTE/ALACANT, España
 Fecha de celebración: 13/06/2019
 Fecha de finalización: 14/06/2019
 Ciudad entidad organizadora: ALICANTE/ALACANT, Comunidad Valenciana, España
 JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; COPACI, DORIN SABIN; SERRANO DEL CERRO, DAVID; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D."JNR 2019. Jornadas Nacionales de Robótica. Spanish National Robotics Conference. Libro de actas". pp. 103 - 109. ISBN 978-84-09-12133-5
 Otro tipo de identificador: https://arvc.umh.es/documentos/articulos/2019_JNR_ConvolutionalNeuralNetworks.pdf
- 3

Título del trabajo: Twisted coiled nylon-based actuators for robotic applications
 Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica 2019
 Ámbito geográfico: Nacional
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: ALICANTE/ALACANT, España
 Fecha de celebración: 13/06/2019
 Fecha de finalización: 14/06/2019
 Ciudad entidad organizadora: ALICANTE/ALACANT, Comunidad Valenciana, España
 Erika Bengtsdotter; COPACI, DORIN SABIN; SERRANO DEL CERRO, DAVID; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. pp. 163 - 168. ISBN 978-84-09-12133-5
- 4

Título del trabajo: Desarrollo de un exoesqueleto de rehabilitación para miembro superior basado en SMA
 Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica
 Ámbito geográfico: Nacional
 Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
 Ciudad de celebración: VALLADOLID, España
 Fecha de celebración: 14/06/2018
 Fecha de finalización: 15/06/2018
 Ciudad entidad organizadora: VALLADOLID, España
 SERRANO DEL CERRO, DAVID; COPACI, DORIN SABIN; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D."Libro de actas de las Jornadas Nacionales de Robótica 2018". pp. 23 - 23. COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA, CEA-IFAC, ISBN 978-84-09-02877-1
- 5

Título del trabajo: EMG based control for elbow joint SMA exoskeleton
 Nombre del congreso: 2017 School and Symposium on Advanced Neurorehabilitation (SSNR2017)



Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Otros

Ciudad de celebración: BAIONA (CASCO URBANO), España

Fecha de celebración: 17/09/2017

Fecha de finalización: 22/09/2017

Ciudad entidad organizadora: BAIONA (CASCO URBANO), España

COPACI, DORIN SABIN; SERRANO DEL CERRO, DAVID; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE;

BLANCO, M. D.pp. 1 - 2. Otro tipo de identificador:

[https://www.researchgate.net/publication/321624644_EMG_based_control_for_elbow_j](https://www.researchgate.net/publication/321624644_EMG_based_control_for_elbow_joint_SMA_exoskeleton)

oint_SMA_exoskeleton ⁶ Título del trabajo: Exoesqueleto actuado por SMA para movilización de la muñeca

Nombre del congreso: XXXVII Jornadas de Automática 2016

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: MADRID, España

Fecha de celebración: 07/09/2016

Fecha de finalización: 09/09/2016

Ciudad entidad organizadora: MADRID, Comunidad de Madrid, España

COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D.; IAGO LOPEZ GUERRA; SUSANA COLLADO-VAZQUEZ;

MARTA PÉREZ DE HEREDIA. "Actas de las XXXVII Jornadas de Automática". pp. 283 - 289.

Handle: <http://hdl.handle.net/10016/26068>

Otro tipo de identificador: <http://ja2016.uned.es/assets/files/ActasJA2016.pdf>

⁷ Título del trabajo: Shoulder exoskeleton for rehabilitation actuated with shape memory alloy

Nombre del congreso: RoboCity16: Open Conference on Future Trends in Robotics

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: MADRID, España

Fecha de celebración: 26/05/2016

Fecha de finalización: 27/05/2016

Ciudad entidad organizadora: MADRID, Comunidad de Madrid, España

COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO ANTONIO; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE

MORENO LORENTE. "RoboCity16, Robots for Citizens: Open Conference on Future Trends in

Robotics (proceedings)". pp.37 - 44. Consejo Superior de Investigaciones

Científicas (CSIC), ISBN

978-84-608-8452-1

Handle: <http://hdl.handle.net/10016/26059> Otro tipo de identificador:

[http://www.car.upm-csic.es/wp-](http://www.car.upm-csic.es/wp-content/uploads/2016/03/Proceedings_RoboCity16_web_version_02.pdf)

[content/uploads/2016/03/Proceedings_RoboCity16_web_version_02.pdf](http://www.car.upm-csic.es/wp-content/uploads/2016/03/Proceedings_RoboCity16_web_version_02.pdf)

⁸ Título del trabajo: Diseño de un exoesqueleto por segmentos para evaluación y tratamiento del miembro superior

Nombre del congreso: 54 Congreso de la Sociedad Española de Rehabilitación y Medicina Física

(SERMEF 2016)

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Ciudad de celebración: MALAGA, España



Fecha de celebración: 11/05/2016

Fecha de finalización: 14/05/2016

Ciudad entidad organizadora: MALAGA, Andalucía, España

ISABEL ALGUACIL; E MONGE; COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D.; M PÉREZ DE HEREDIA; SUSANA COLLADO-VAZQUEZ.

Handle: <http://hdl.handle.net/10016/27556>

Otro tipo de identificador: https://www.researchgate.net/publication/304027990_Disenio_de_un_Exoesqueleto_por_Segmentos_para_Evaluacion_y_Tratamiento_del_Miembro

ento_del_Miembro_

- 9 Título del trabajo: Modelado y Simulación de Actuadores SMA con carga variable
Nombre del congreso: XXXVI Jornadas de Automática
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: BILBAO, España
Fecha de celebración: 02/09/2015
Fecha de finalización: 04/09/2015
Ciudad entidad organizadora: BILBAO, España
COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO, ANTONIO; VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; BLANCO, M. D."Actas de las XXXVI Jornadas de Automática, 2-4 de septiembre de 2015. Bilbao". pp. 481 - 486.
COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA, CEA-IFAC, ISBN 978-84-15914-12-9
- 10 Título del trabajo: High--Displacement Fast--Cooling Flexible Shape Memory Alloy Actuator: Application to an Anthropomorphic Robotic Hand
Nombre del congreso: 14th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots (Humanoids)
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: MADRID, España
Fecha de celebración: 18/11/2014
Fecha de finalización: 20/11/2014
Ciudad entidad organizadora: MADRID, Comunidad de Madrid, España
VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; FLORES CABALLERO, ANTONIO; COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M.D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. "2014 14th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots (Humanoids) November 18-20, 2014. Madrid, Spain". pp. 27 - 32. IEEE - THE INSTITUTE OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERS, INC, ISBN 978-1-4799-7174-9 DOI: <https://doi.org/10.1109/HUMANOIDS.2014.7041333>
- 11 Título del trabajo: Herramienta de simulación para el desarrollo de exoesqueletos basada en MATLAB-SIMULINK
Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: VALENCIA, España
Fecha de celebración: 03/09/2014
Fecha de finalización: 05/09/2014
Ciudad entidad organizadora: VALENCIA, Comunidad Valenciana, España
COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO, ANTONIO; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO



LORENTE. "Actas de las XXXV Jornadas de Automática, 3-5 de septiembre de 2014, Valencia". pp. 702 -
706. COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA, CEA-IFAC, ISBN 978-84-697-0589-6

- 12 Título del trabajo: Modelado de motores USM para robótica de rehabilitación
Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: VALENCIA, España
Fecha de celebración: 03/09/2014
Fecha de finalización: 05/09/2014
Ciudad entidad organizadora: VALENCIA, Comunidad Valenciana, España
COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO, ANTONIO; MARTÍN, F; BLANCO, M. D."Actas de las
XXXV Jornadas de Automática, 3-5 de septiembre de 2014, Valencia". pp. 575 -
580. COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA, CEA-IFAC, ISBN 978-84-697-0589-6
- 13 Título del trabajo: Simulación de la mano humana mediante MATLAB/SIMMECHANICS
Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática
Ámbito geográfico: Nacional
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: VALENCIA, España
Fecha de celebración: 03/09/2014
Fecha de finalización: 05/09/2014
Ciudad entidad organizadora: VALENCIA, Comunidad Valenciana, España
COPACI, DORIN SABIN; JUAN CARLOS GARCIA POZO; FLORES CABALLERO, ANTONIO; BLANCO, M.D."Actas de las XXXV Jornadas de Automática, 3-5 de septiembre de 2014, Valencia". pp. 596 - 601.COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA, CEA-IFAC, ISBN 978-84-697-0589-6
- 14 Título del trabajo: Ultrasonic motor based actuator for elbow joint functional compensation
Nombre del congreso: ROBOT2013: First Iberian Robotics Conference
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: MADRID, España
Fecha de celebración: 28/11/2013
Fecha de finalización: 29/11/2013
Ciudad entidad organizadora: MADRID, España
COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO, ANTONIO; MARTIN CLEMENTE, ALEJANDRO IVAN; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. "ROBOT2013: First Iberian Robotics Conference: Advances in Robotics". 1, pp. 181 - 194. SPRINGER, ISBN 978-3-319-03412-6 DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-03413-3_13
- 15 Título del trabajo: Smooth and Accurate control of multiple Shape Memory Alloys based actuators via low cost embedded hardware
Nombre del congreso: IROS 2012 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems: ATBio: Workshop pm smart materials and alternative technologies for bio-inspired robots and systems
Ámbito geográfico: Internacional no UE

Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: Vilamoura, Algarve, Portugal
 Fecha de celebración: 07/10/2012
 Fecha de finalización: 12/10/2012
 Ciudad entidad organizadora: Vilamoura, Algarve, Portugal
 FLORES CABALLERO, ANTONIO; COPACI, DORIN SABIN; MARTIN CLEMENTE, ALEJANDRO IVAN;
 BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE.

- 16 Título del trabajo: A memetic approach to the inverse kinematics problem
 Nombre del congreso: IEEE International Conf. on Mechatronics and Automation, ICMA, 2012
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
 Ciudad de celebración: China
 Fecha de celebración: 05/08/2012
 Fecha de finalización: 08/08/2012
 Ciudad entidad organizadora: China
 LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; CARLA GONZALEZ UZCAIZTEGUI.
 "Proceedings of the IEEE Conf. on Mechatronics and Automation". pp. 180 - 185.
 ISBN 978-1-4673-1275-2
- 17 Título del trabajo: Lightweight Magnetorheological Based Clutch Actuator for Quick Response Times
 Nombre del congreso: ACTUATOR 2012 13th International Conference on New Actuators & 7th Exhibitions on Smart Actuators and Drive Systems
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
 Ciudad de celebración: Bremen, Alemania
 Fecha de celebración: 18/06/2012
 Fecha de finalización: 20/06/2012
 Ciudad entidad organizadora: Bremen, Alemania
 MARTIN CLEMENTE, ALEJANDRO IVAN; FLORES CABALLERO, ANTONIO; BLANCO, M. D.; COPACI, DORIN SABIN; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. "ACTUATOR 2012 Conference Proceedings".
 ISBN 978-3-933339-19-5
- 18 Título del trabajo: Outdoor Motion Robots Planning using the Fast Marching Method
 Nombre del congreso: 3er Workshop ROBOT 2011: robótica experimental
 Ámbito geográfico: Unión Europea
 Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
 Ciudad de celebración: SEVILLA, España
 Fecha de celebración: 08/11/2011
 Fecha de finalización: 29/11/2011
 Ciudad entidad organizadora: SEVILLA, España
 GARRIDO, L. S.; MALFAZ, MARIA; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE.
- 19 Título del trabajo: Simulation Platform for Anti-Swinging Control of Automatic Overhead Cranes
 Nombre del congreso: First Workshop on Fusion Technologies and the contribution of Technofusion
 Ámbito geográfico: Otros
 Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
 Ciudad de celebración: MADRID, España

Fecha de celebración: 06/2011

Fecha de finalización: 30/06/2011

Ciudad entidad organizadora: MADRID, España

SILVIA GONZÁLEZ; BLANCO, M. D.; GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. "First Workshop on Fusion Technologies and the contribution of Technofusion".

UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE MADRID, ISBN 978-84-7484-240-1

- 20 Título del trabajo: Learning Evolutionary Strategy for a Mobile Manipulator in Imitation Learned Tasks Nombre del congreso: The 2010 Conference on Technologies and Applications of Artificial Intelligence TAAI 2010
 Ámbito geográfico: Otros
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: Hsinchu- Taiwan, China
 Fecha de celebración: 15/11/2010
 Fecha de finalización: 15/11/2010
 Ciudad entidad organizadora: Hsinchu- Taiwan, China
 ARISMENDI, C; MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE.
- 21 Título del trabajo: Accelerated Localization in Noisy 3D Environments using Differential Evolution
 Nombre del congreso: The 2010 International Conference on Genetic and Evolutionary Methods
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: Las Vegas, Estados Unidos de América
 Fecha de celebración: 04/06/2010
 Fecha de finalización: 04/06/2010
 Ciudad entidad organizadora: Las Vegas, Estados Unidos de América
 BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GONZALEZ UZCATEGUI, CARLA; MARTÍN, F.
- 22 Título del trabajo: Optimal Control using the Fast Marching Method
 Nombre del congreso: IEEE IECON 2009 the 35th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society
 Ámbito geográfico: Otros
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: Porto, Portugal
 Fecha de celebración: 22/11/2009
 Fecha de finalización: 22/11/2009
 Ciudad entidad organizadora: Porto, Portugal
 BLANCO, M. D.; GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE.
- 23 Título del trabajo: TechnoFusion, a relevant facility for fusion technologies: The remote handling area
 Nombre del congreso: 9th International Symposium on Fusion Nuclear Technology (ISFNT-9)
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Póster
 Ciudad de celebración: Dalian, China
 Fecha de celebración: 11/10/2009
 Fecha de finalización: 16/10/2009
 Ciudad entidad organizadora: Dalian, China



ANGEL IBARRA; MANUEL PERLADO; RAFAEL ARACIL SANTONJA; BLANCO, M. D.; MANUEL FERRE; GARCIA CORTES, MARIA ISABEL; P. GARCIA-ROBLEDO; MARÍA GONZÁLEZ VIADA; PABLO GONZALEZ DE SANTOS; DAVID JIMENEZ REY; J. L. MARTINEZ-ALBERTOS; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; JOSE DE NO SANCHEZ; VICENTE MANUEL QUERAL MAS; LUIS RIOS; RAQUEL ROMAN.

- 24 Título del trabajo: Outdoor Motion Planning Using Fast Marching
 Nombre del congreso: CLAWAR 2009
 Ámbito geográfico: Otros
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: Istambul, Turquía
 Fecha de celebración: 12/09/2009
 Fecha de finalización: 12/09/2009
 Ciudad entidad organizadora: Istambul, Turquía
 BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; SANCTIS GIL, LUKAS DE; ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED.
- 25 Título del trabajo: Robot Navigation using Tube Skeletons and Fast Marching
 Nombre del congreso: ICAR 2009
 Ámbito geográfico: Otros
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: Munich, Alemania
 Fecha de celebración: 01/09/2009
 Fecha de finalización: 01/09/2009
 Ciudad entidad organizadora: Munich, Alemania
 BLANCO, M. D.; GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED.
- 26 Título del trabajo: L1-norm global localization based on a Differential Evolution Filter
 Nombre del congreso: 2009 IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing (WISP'2009)
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: Budapest, Hungría
 Fecha de celebración: 15/08/2009
 Fecha de finalización: 15/08/2009
 Ciudad entidad organizadora: Budapest, Hungría
 BLANCO, M. D.; MARTÍN, F; GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA.
- 27 Título del trabajo: Localization in 3D Environments Using Differential Evolution
 Nombre del congreso: 2009 IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing (WISP'2009) Ámbito geográfico: Otros
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: Budapest, Hungría
 Fecha de celebración: 14/08/2009
 Fecha de finalización: 14/08/2009
 Ciudad entidad organizadora: Budapest, Hungría
 BLANCO, M. D.; MARTÍN, F; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GARRIDO, L. S.



- 28 Título del trabajo: Optimum Robot Manipulator Path Generation using Differential Evolution
 Nombre del congreso: IEEE Congress on Evolutionary Computation, CEC09
 Ámbito geográfico: Otros
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: Trondheim, Noruega
 Fecha de celebración: 02/05/2009
 Fecha de finalización: 02/05/2009
 Ciudad entidad organizadora: Trondheim, Noruega
 BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GONZALEZ UZCATEGUI, CARLA.
- 29 Título del trabajo: Improving RRT motion trajectories using VFM
 Nombre del congreso: 5th IEEE International Conference on Mechatronics (ICM 2009)
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: MALAGA, España
 Fecha de celebración: 02/04/2009
 Fecha de finalización: 02/04/2009
 Ciudad entidad organizadora: MALAGA, España
 BLANCO, M. D.; GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MARTÍN, F.
- 30 Título del trabajo: Smooth Path Planning for non-holonomic robots using VFM
 Nombre del congreso: 5th IEEE International Conference on Mechatronics (ICM 2009)
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: España
 Fecha de celebración: 01/04/2009
 Fecha de finalización: 01/04/2009
 Ciudad entidad organizadora: España
 BLANCO, M. D.; GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MARTÍN, F.
- 31 Título del trabajo: Exploratory Navigation based on Voronoi Transform and Fast Marching
 Nombre del congreso: 2007 IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing (WISP'2007)
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
 Ciudad de celebración: ALCALA DE HENARES, España
 Fecha de celebración: 03/10/2007
 Fecha de finalización: 05/10/2007
 Ciudad entidad organizadora: ALCALA DE HENARES, España
 GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; MARTÍN, F. "Proceedings of the 2007 IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing". ISBN 1-4244-0829-6
- 32 Título del trabajo: FM2: a real-time Fast Marching sensor based Path Planner
 Nombre del congreso: 2007 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Ciudad de celebración: Zurich, Suiza

Fecha de celebración: 09/2007

Fecha de finalización: 30/09/2007

Ciudad entidad organizadora: Zurich, Suiza

GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; MARTÍN, F. "Proceedings of the Congress". ISBN 1-4244-1264-1

33 Título del trabajo: Modelado de zonas cruzables para la navegación segura de robots en entornos exteriores

Nombre del congreso: 2º Workshop de RoboCity 2030, Robot de exteriores

Ámbito geográfico: Nacional

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

Ciudad de celebración: AVILA, España

Fecha de celebración: 04/07/2007

Fecha de finalización: 04/07/2007

Ciudad entidad organizadora: AVILA, España

CASTEJON, C.; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. "Proceedings del workshop". ISBN 978-84-611-8055

34 Título del trabajo: Log of the inverse of the Distance Transform and Fast Marching applied to Path Planning

Nombre del congreso: IROS 2006

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Beijing, China

Fecha de celebración: 10/2006

Fecha de finalización: 31/10/2006

Ciudad entidad organizadora: Beijing, China

GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; MARTÍN, F.

35 Título del trabajo: Path Planning for Mobile Robot Navigation using Voronoi Diagram and Fast Marching

Nombre del congreso: IROS'06

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Pekín, China

Fecha de celebración: 10/09/2006

Fecha de finalización: 10/09/2006

Ciudad entidad organizadora: Pekín, China

GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; L.E. MORENO; MARTÍN, F. "Proceedings". ISBN 1-4244-0249-X

36 Título del trabajo: Voronoi Diagram and Fast Marching applied to Path Planning

ISBN: 0-7803-9506-9. pp-

3049-3054

Nombre del congreso: ICRA 2006

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: Orlando (Florida), Estados Unidos de América

Fecha de celebración: 10/05/2006

Fecha de finalización: 10/05/2006



Ciudad entidad organizadora: Orlando (Florida), Estados Unidos de América
GARRIDO, L. S.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. "Proceedings".

- 37 Título del trabajo: Predesign of an Anthropomorphic Lightweight Manipulator
Nombre del congreso: 8TH INT. Conference on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines, CLAWAR2005
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Londres, Reino Unido
Fecha de celebración: 12/09/2005
Fecha de finalización: 12/09/2005
Ciudad entidad organizadora: Londres, Reino Unido
CASTEJON, C.; BLANCO, M. D.; KADHIM AL ANSARI, SALAH HASSAN; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE.
- 38 Título del trabajo: A new architecture for mobile manipulator navigation
Nombre del congreso: Workshop on mobile manipulators. IROS05
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Edmonton, Alberta, Canadá
Fecha de celebración: 02/08/2005
Fecha de finalización: 06/08/2005
Ciudad entidad organizadora: Edmonton, Alberta, Canadá
LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; CASTEJON, C.; BOADA, B. L.; BOADA, M. J. L.; BLANCO, M. D.; M. L MUÑOZ. "Preprints del workshop".
- 39 Título del trabajo: Voronoi Extraction of Free-Way Areas in Cluttered Environments
Nombre del congreso: 2005 IEEE/RSJ Int. Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS2005
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Edmonton, Canadá
Fecha de celebración: 02/08/2005
Fecha de finalización: 02/08/2005
Ciudad entidad organizadora: Edmonton, Canadá
CASTEJON, C.; BLANCO, M. D.; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. ISBN 0-7803-8913-1
- 40 Título del trabajo: A Genetic Solution for the SLAM Problem
Nombre del congreso: ICAR 2003. The 11th International Conference on Advanced Robotics
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Otros
Ciudad de celebración: COIMBRA, Portugal
Fecha de celebración: 30/06/2003
Fecha de finalización: 03/07/2003
Ciudad entidad organizadora: COIMBRA, Portugal
BOADA, B. L.; BLANCO, M. D.; CASTEJON, C.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. ISBN 972-96889-8-2



- 41 Título del trabajo: Sensor-based path planning for a mobile manipulator guided by the humans.
 Nombre del congreso: ICAR2003. The 11th International Conference on Advanced Robotics.
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: COIMBRA, Portugal
 Fecha de celebración: 30/06/2003
 Fecha de finalización: 03/07/2003
 Ciudad entidad organizadora: COIMBRA, Portugal
 BLANCO, M. D.; BOADA, B. L.; CASTEJON, C.; CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIROS; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. "Proceedings". ISBN 972-96889-8-2
- 42 Título del trabajo: Traversability analysis technics in outdoor environments: a comparative study.
 Nombre del congreso: The 11th International Conference on Advanced Robotics (ICAR'03)
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: COIMBRA, Portugal
 Fecha de celebración: 30/06/2003
 Fecha de finalización: 03/07/2003
 Ciudad entidad organizadora: COIMBRA, Portugal
 CASTEJON, C.; BLANCO, M. D.; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. ISBN 972-96889-8-2
- 43 Título del trabajo: Traversable regions model for outdoor robots.
 Nombre del congreso: 11th International Conference on Advanced Robotics (ICAR'03)
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: COIMBRA, Portugal
 Fecha de celebración: 30/06/2003
 Fecha de finalización: 03/07/2003
 Ciudad entidad organizadora: COIMBRA, Portugal
 CASTEJON, C.; BOADA, B. L.; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. ISBN 972-96889-8-2
- 44 Título del trabajo: Lightweight robot design for mobile manipulators
 Nombre del congreso: International Conference on Mechatronics, ICOM 2003 .
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
 Ciudad de celebración: Loughborough, Reino Unido
 Fecha de celebración: 19/06/2003
 Fecha de finalización: 20/06/2003
 Ciudad entidad organizadora: Loughborough, Reino Unido
 LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; S.H.K. AL ANSARI. "Proceedings of the International Conference on Mechatronics, ICOM 2003 .".
- 45 Título del trabajo: Safe Local Path Planning for Human-Mobile Manipulator Cooperation
 Nombre del congreso: 2nd IARP/IEEE-RAS Joint Workshop on Technical Challenge for Dependable

Robots in Human Environments

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Ciudad de celebración: TOULOUSE, Francia

Fecha de celebración: 01/10/2002

Fecha de finalización: 03/10/2002

Ciudad entidad organizadora: TOULOUSE, Francia

LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.; CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIROS.

"Proceedings of 2nd IARP/IEEE-RAS Joint Workshop on Technical Challenge for Dependable Robots in Human Environments".

- 46 Título del trabajo: Localization and Modelling Approach Using Topogeometric Maps
 Nombre del congreso: IEEE/RSJ Intl. Conference on Intwelligent Robots ans Systems, IROS' 02
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: LAUSSANE, Suiza
 Fecha de celebración: 30/09/2002
 Fecha de finalización: 04/10/2002
 Ciudad entidad organizadora: LAUSSANE, Suiza
 BOADA, B. L.; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. IEEE - THE INSTITUTE OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERS, INC, ISBN 0-7803-7399-5
- 47 Título del trabajo: Voronoi Based Place Recognition Using Hidden Markov Models
 Nombre del congreso: International Federation of Automatic Control 15th IFAC World Congress
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: BARCELONA, España
 Fecha de celebración: 21/07/2002
 Fecha de finalización: 26/07/2002
 Ciudad entidad organizadora: BARCELONA, España
 BOADA, B. L.; D. PALAZÓN; BLANCO, M. D.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. ISBN 008 044184 X
- 48 Título del trabajo: Localization by Voronoi Diagrams Correlation
 Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: SEOUL, República de Corea
 Fecha de celebración: 21/05/2001
 Fecha de finalización: 26/05/2001
 Ciudad entidad organizadora: SEOUL, República de Corea
 BLANCO, M. D.; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE. ISBN 0-7803-6576-3
- 49 Título del trabajo: Local Mapping from On-Line Laser Voronoi Extraction
 Nombre del congreso: 2000International Conference on Intelligent Robot and Systems, IROS 2000
 Ámbito geográfico: Internacional no UE
 Tipo de participación: Participativo - Otros
 Ciudad de celebración: TAKAMASU, Japón



c

v

n

CURRÍCULUM VITAE NORMALIZADO

Fecha de celebración: 31/10/2000

Fecha de finalización: 05/11/2000

Ciudad entidad organizadora: TAKAMASU, Japón

BLANCO, M. D.; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MIGUEL SALICHS

SANCHEZ-CABALLERO. "IEEE Catalog Number: 00CH37113C". IEEE - THE INSTITUTE OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERS, INC, ISBN 0-7803-6351-5

Otros méritos

Períodos de actividad
investigadora

Nº de tramos reconocidos: 3