



MARIA DOLORES BLANCO ROJAS

Generado desde: Universidad Carlos III de Madrid

Fecha del documento: 12/06/2021

v 1.4.0

50703447ece2d31952ac92ab89dce372

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. 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.

Ha dirigido 6 tesis doctorales y entre las publicaciones científicas que se han derivado de su trayectoria investigadora se deben citar 7 capítulos de libro, más de 25 artículos en revistas internacionales de reconocido prestigio (recogidas en JCR del «ScienceCitationIndex») y alrededor de 50 contribuciones a congresos internacionales.

Ha mantenido una actividad investigadora constante desde su incorporación a la UC3M en 1996, participando en más de 15 proyectos de investigación tanto nacionales como internacionales con financiación pública y en colaboración con empresas privadas. Durante los últimos años la Dra. Dolores Blanco ha sido IP de los proyectos 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: 2 concedidos hasta el 2014

Número de tesis doctorales dirigidas: 6 tesis doctorales dirigidas y 3 más en desarrollo

Citas totales 320 (datos recogidos en la Web of Science)

Promedio citas/año (2014 a 2018): 34,6 citas/año

Publicaciones en el primer cuartil: 7

Índice h: 11 (Web of Science)

**MARIA DOLORES BLANCO ROJAS**

Apellidos: **BLANCO ROJAS**
Nombre: **MARIA DOLORES**

ORCID: **0000-0001-6300-5165**
ScopusID: **56202793200**
ResearcherID: **AAA-6462-2019**

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: TITULARES DE UNIVERSIDAD **Gestión docente (Sí/No):** No

Fecha de inicio: 09/12/2009

Régimen de dedicación: Tiempo completo

Funciones desempeñadas: TITULARES DE UNIVERSIDAD

Identificar palabras clave: Robótica



Actividad docente

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1** **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
- 2** **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
- 3** **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
- 4** **Título del trabajo:** Actuadores no lineales y entornos de simulación para dispositivos de rehabilitación
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
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
- 5** **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



- 6** **Título del trabajo:** Sistema avanzado de prototipado rápido para control en exoesqueletos y dispositivos mecatrónicos
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Alumno/a: FLORES CABALLERO, ANTONIO
Fecha de defensa: 15/12/2014
Doctorado Europeo: No
Mención de calidad: No
- 7** **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
- 8** **Título del trabajo:** Modelado y Control de Sistemas no Lineales de tipo SMA
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
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
- 9** **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
- 10** **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
- 11** **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

- 12 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

- 13 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

- 14 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

- 15 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

- 16 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

- 17 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

- 18 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

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

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Codirector/a tesis: MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE

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

20 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

21 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

22 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

23 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

24 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



- 25** **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
- 26** **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
- 27** **Título del trabajo:** Interfaz gráfica para Manfred
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
Alumno/a: ROSA MARÍA MUÑOZ REGUILLO
Fecha de defensa: 06/2004
Doctorado Europeo: No
Mención de calidad: No
- 28** **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
- 29** **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:** 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.
Nº 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 - 31/05/2023 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 112.893 €
- 2 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,...): BALAGUER BERNALDO DE QUIRÓS, CARLOS
Nº de investigadores/as: 21
Entidad/es financiadora/s: CAM. CONSEJERÍA DE EDUCACIÓN E INVESTIGACION
Cód. según financiadora: S2018/NMT-4331
Fecha de inicio-fin: 01/01/2019 - 31/12/2022 **Duración:** 4 años
Cuantía total: 325.426,52 €
- 3 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.
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: MINISTERIO DE ASUNTOS ECONOMICOS Y TRANSFORMACION DIGITAL
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 €
- 4 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.
Nº de investigadores/as: 2



Fecha de inicio-fin: 30/12/2016 - 29/09/2020
Régimen de dedicación: Tiempo completo

Duración: 3 años - 9 meses

5 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,...): BALAGUER BERNALDO DE QUIRÓS, CARLOS

Nº 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 €

6 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.

Nº 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 €

7 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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE ASUNTOS ECONOMICOS Y TRANSFORMACION DIGITAL

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 €

8 Nombre del proyecto: Guante Terapéutico

Ámbito geográfico: Nacional

Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

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

Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s:

MINISTERIO DE ASUNTOS ECONOMICOS Y TRANSFORMACION DIGITAL

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 €



- 9** **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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
Nº 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 €
- 10** **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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
Nº 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 €
- 11** **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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
Nº 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 €
- 12** **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.
Nº 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 €
- 13** **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

Nº 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 €

14 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.

Nº 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 €

15 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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE

Nº 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 €

16 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.

Nº 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

17 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,...): BALAGUER BERNALDO DE QUIRÓS, CARLOS

Nº 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 €

18 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

Nº 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 €

19 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

Nº 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 €

20 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 €

21 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,...): SALICHS SÁNCHEZ-CABALLERO, MIGUEL

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 €



- 22** **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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
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 €
- 23** **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,...): SALICHS SÁNCHEZ-CABALLERO, MIGUEL
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 €
- 24** **Nombre del proyecto:** Robot de Servicio Antropomorfo 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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
Nº 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 €
- 25** **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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
Nº 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 €



- 26** **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,...): BALAGUER BERNALDO DE QUIRÓS, CARLOS
Nº 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:** 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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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:** 1 año - 9 meses
Cuantía total: 60.000 €
- 2** **Nombre del proyecto:** Mecanismos Robóticos con Tecnologías SMA
Ámbito geográfico: Autonómica
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
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 €
- 3** **Nombre del proyecto:** Proyecto Músculos artificiales
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.
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 €

- 4 Nombre del proyecto:** Especificación técnica para desarrollo de programa formativo de mecatrónica. Nº pedido A9750659G
Ámbito geográfico: Autonómica
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 €
- 5 Nombre del proyecto:** Especificación Técnica curso robótica avanzada para ingenieros de proceso y soporte a taller, Robotics Training 2016
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; 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 €
- 6 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.
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s: AIRBUS OPERATIONS, S.L.
Fecha de inicio: 14/01/2016 **Duración:** 2 meses
- 7 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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; MARTÍN, F
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: EXPACE ON BOARD SYSTEMS, S.L.
Cód. según financiadora: IDI-20150705
Fecha de inicio: 28/07/2015 **Duración:** 4 años - 5 meses - 3 días



Cuantía total: 150.000 €

8 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.

Nº 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 €

9 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

Nº 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 €

10 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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE

Nº de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s:

EXPACE ON BOARD SYSTEMS, S.L.

Fecha de inicio: 20/10/2014

Duración: 1 año

Cuantía total: 15.000 €

11 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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE

Nº 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 €



- 12** **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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
Nº de investigadores/as: 3
Cód. según financiadora: 2010/00605/001
Fecha de inicio: 14/10/2010 **Duración:** 3 años - 3 meses - 15 días
- 13** **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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s:
EXPACE ON BOARD SYSTEMS, S.L.
Fecha de inicio: 01/02/2010 **Duración:** 1 año - 11 meses
Cuantía total: 250.000 €
- 14** **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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
Nº 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 €
- 15** **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.
Nº 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 €
- 16** **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,...): MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE
Nº 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 €

- 17 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,...):** MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE**Nº 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 €

- 18 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,...):** MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE**Nº de investigadores/as:** 4**Entidad/es financiadora/s:**

METRO DE MADRID, S.A.

Cód. según financiadora: nº pedido 7208000821**Fecha de inicio:** 01/01/2008**Duración:** 4 años**Cuantía total:** 103.200 €

- 19 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,...):** MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE**Nº 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 €

- 20 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,...):** MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE**Nº 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 €**21 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,...):** MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE**Nº 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** JORGE MUÑOZ YAÑEZ-BARNUEVO; COPACI, DORIN SABIN; MONJE MICHARET, CONCEPCIÓN ALICIA; BLANCO, M. D.; BALAGUER BERNALDO DE QUIRÓS, CARLOS. 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. ISSN 2169-3536
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
- 2** COPACI, DORIN SABIN; FERNANDO MARTIN; Luis Moreno; BLANCO, M. D. SMA Based Elbow Exoskeleton for Rehabilitation Therapy and Patient Evaluation. IEEE Access. 7, pp. 31473 - 31484. (Estados Unidos de América): 01/2019. ISSN 2169-3536
DOI: 10.1109/ACCESS.2019.2902939
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 4
Nº total de autores: 4
- 3** VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; CAYETANO RIVERA; NAIARA ESCUDERO; MARTÍN, F; BLANCO, M. D.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. Hand Exo-Muscular System for Assisting Astronauts During Extravehicular Activities. Soft Robotics. (Estados Unidos de América): 11/2018. ISSN 2169-5172
DOI: 10.1089/soro.2018.0020
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 6



- 4** COPACI, DORIN SABIN; SERRANO DEL CERRO, DAVID; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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. ISSN 1424-8220
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
- 5** COPACI, DORIN SABIN; CANO, E.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; LUIS MARIA LOPEZ MORENO; BLANCO, M. D. New design of a soft robotics wearable elbow exoskeleton based on shape memory alloy wire actuators. Applied Bionics and Biomechanics. Article ID 1605101, pp. 1 - 11. (Holanda): 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: 5
- 6** FLORES CABALLERO, ANTONIO; COPACI, DORIN SABIN; VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; BLANCO, M. D.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. 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
Nº total de autores: 5
- 7** VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; FLORES CABALLERO, ANTONIO; COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. 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
Nº total de autores: 5
- 8** MARTÍN, F; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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. ISSN 1424-8220
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
Nº total de autores: 4
- 9** MARTÍN, F; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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
Nº total de autores: 4



- 10** BLANCO, M. D.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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. ISSN 1424-8220
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
Nº total de autores: 4
- 11** FLORES CABALLERO, ANTONIO; COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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. ISSN 1424-8220
DOI: <https://doi.org/10.3390/s140610273>
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 3
Nº total de autores: 9
- 12** MARTÍN, F; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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
- 13** 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. (Reino Unido): 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
- 14** 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
- 15** MARTÍN, F; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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



- 16** MORENO LÓPEZ, LOURDES; 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
- 17** GARRIDO, L. S.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; BLANCO, M. D.; JUREWICZ SLUPSKA, PIOTR PAWEL. Path Planning for Mobile Robot Navigation using Voronoi Diagram and Fast Marching. International journal of robotics and automation (IJRA). 2/1, pp. 42 - 64. (Malasia): 04/04/2011. ISSN 2180-1312
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
- 18** 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; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; JOSE DE NO SANCHEZ; VICENTE M. 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](https://doi.org/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
- 19** GARRIDO, L. S.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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
- 20** GARRIDO, L. S.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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
- 21** GARRIDO, L. S.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; BLANCO, M. D. Exploration and Mapping using 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



- 22** GARRIDO, L. S.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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
- 23** MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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
- 24** MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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
- 25** GARRIDO, L. S.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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
- 26** CASTEJON, C.; BLANCO, M. D.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. 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
- 27** GARRIDO, L. S.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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
- 28** MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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 1573-2916
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

- 29** CASTEJON, C.; BLANCO, M. D.; BOADA, B. L.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. 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

- 30** BLANCO, M. D.; S KADHIM; CASTEJON, C.; BOADA, B. L.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. 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

- 31** CASTEJON, C.; BLANCO, M. D.; BOADA, B. L.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. 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

- 32** BOADA, B. L.; BLANCO, M. D.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. 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

- 33** VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; CAYETANO RIVERA; NAIARA ESCUDERO; MARTÍN, F; BLANCO, M. D.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. 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

- 34** COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO, ANTONIO; F. RUEDA; I. ALGUACIL; BLANCO, M. D.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. 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

- 35** BLANCO, M. D.; GARRIDO, L. S.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. Exploration and Mapping Using the VFM Motion Planner. Advances in Robot Navigation. pp. 81 - 98. (Croacia): INTECH, 01/06/2011. ISBN 978-953-307-346-0

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

Posición de firma: 1

Nº total de autores: 3



- 36** MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; BLANCO, M. D.; GARRIDO, L. S. Global Localization based on a Rejection Differential Evolution Filter. Robot Localization and Map Building. pp. 91 - 117. (Austria): I-TECH EDUCATION AND PUBLISHING, 01/06/2009. ISBN 978-953-7619-83
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
Posición de firma: 3
Nº total de autores: 4
- 37** MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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, FISICAS 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
- 38** GARRIDO, L. S.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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
- 39** GARRIDO, L. S.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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
- 40** GARRIDO, L. S.; BLANCO, M. D.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; 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
- 41** CASTEJON, C.; BLANCO, M. D.; BOADA, B. L.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. 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
- 42** BOADA, B. L.; BLANCO, M. D.; CASTEJON, C.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. 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:** 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; BLANCO, M. D.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE.
- 2** **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>
- 3** **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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. "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-content/uploads/2016/03/Proceedings_RoboCity16_web_version_02.pdf
- 4** **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_Diseño_de_un_Exoesqueleto_por_Segmentos_para_Evaluación_y_Tratamiento_del_Miembro

5 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

6 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. "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>

7 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. "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

8 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

9 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

10 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. "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

11 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE.

12 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

MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; BLANCO, M. D.; CARLA GONZALEZ UZCAIZTEGUI. "Proceedings of the IEEE Conf. on Mechatronics and Automation". pp. 180 - 185. ISBN 978-1-4673-1275-2

13 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; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. "ACTUATOR 2012 Conference Proceedings". ISBN 978-3-933339-19-5

14 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE.

15 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. "First Workshop on Fusion Technologies and the contribution of Technofusion". UNIVERSIDAD POLITECNICA DE MADRID, ISBN 978-84-7484-240-1

16 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE.



- 17** **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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; GONZALEZ UZCATEGUI, CARLA; MARTÍN, F.
- 18** **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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE.
- 19** **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-ROBLEDOS; MARÍA GONZÁLEZ VIADA; PABLO GONZALEZ DE SANTOS; DAVID JIMENEZ REY; J. L. MARTINEZ-ALBERTOS; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; JOSE DE NO SANCHEZ; VICENTE M. QUERAL MAS; LUIS RIOS; RAQUEL ROMAN.
- 20** **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: Istanbul, Turquía
Fecha de celebración: 12/09/2009
Fecha de finalización: 12/09/2009
Ciudad entidad organizadora: Istanbul, Turquía
BLANCO, M. D.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; SANCTIS GIL, LUKAS DE; ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED.
- 21** **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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED.

- 22 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA.
- 23 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; GARRIDO, L. S.
- 24 Título del trabajo:** Optimum Robot Manipulator Path Generation using Differential Evolution
Nombre del congreso: IEEE Congress on Evolutionary Computation, CEC'09
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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; GONZALEZ UZCATEGUI, CARLA.
- 25 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; MARTÍN, F.
- 26 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: MALAGA, España



Fecha de celebración: 01/04/2009

Fecha de finalización: 01/04/2009

Ciudad entidad organizadora: MALAGA, España

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

- 27 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; BLANCO, M. D.; MARTÍN, F. "Proceedings of the 2007 IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing". ISBN 1-4244-0829-6
- 28 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; BLANCO, M. D.; MARTÍN, F. "Proceedings of the Congress". ISBN 1-4244-1264-1
- 29 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. "Proceedings del workshop". ISBN 978-84-611-8055
- 30 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; BLANCO, M. D.; MARTÍN, F.



- 31 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; BLANCO, M. D.; L.E. MORENO; MARTÍN, F.
"Proceedings". ISBN 1-4244-0249-X
- 32 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; BLANCO, M. D."Proceedings".
- 33 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; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE.
- 34 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
MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; CASTEJON, C.; BOADA, B. L.; BOADA, M. J. L.; BLANCO, M. D.; M. L MUÑOZ. "Preprints del workshop".
- 35 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. ISBN 0-7803-8913-1

36 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. ISBN 972-96889-8-2

37 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.; BALAGUER BERNALDO DE QUIRÓS, CARLOS; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. "Proceedings". ISBN 972-96889-8-2

38 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. ISBN 972-96889-8-2

39 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. ISBN 972-96889-8-2



- 40** **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
MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; BLANCO, M. D.; S.H.K. AL ANSARI. "Proceedings of the International Conference on Mechatronics, ICOM 2003 .".
- 41** **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
MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; BLANCO, M. D.; BALAGUER BERNALDO DE QUIRÓS, CARLOS. "Proceedings of 2nd IARP/IEEE-RAS Joint Workshop on Technical Challenge for Dependable Robots in Human Environments".
- 42** **Título del trabajo:** Localization and Modelling Approach Using Topogeometric Maps
Nombre del congreso: IEEE/RSJ Intl. Conference on Intelligent Robots and 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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. IEEE - THE INSTITUTE OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERS, INC, ISBN 0-7803-7399-5
- 43** **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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. ISBN 008 044184 X
- 44** **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.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE. ISBN 0-7803-6576-3

45 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

Fecha de celebración: 31/10/2000

Fecha de finalización: 05/11/2000

Ciudad entidad organizadora: TAKAMASU, Japón

BLANCO, M. D.; BOADA, B. L.; MORENO LORENTE, LUIS ENRIQUE; SALICHS SÁNCHEZ-CABALLERO, MIGUEL. "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