



Jose Maria Sebastian Zuñiga

Generado desde: Universidad Politécnica de Madrid

Fecha del documento: 21/12/2020

00a5b4111699b474a774f9bc126a1048

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://cv.normalizado.org/>

**Jose Maria Sebastian Zuñiga**

Apellidos: **Sebastian Zuñiga**
 Nombre: **Jose Maria**
 DNI:
 Fecha de nacimiento:
 Sexo: **Hombre**
 Nacionalidad: **España**
 Teléfono fijo: **910676919**
 Correo electrónico: **jose.sebastian@upm.es**

Situación profesional actual

Nombre de la entidad: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría/puesto o cargo: Catedrático de Universidad **Docente (Sí/No):** Si
Ciudad de trabajo: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de inicio: 27/01/2010
Modalidad del contrato: Funcionario/a **Tipo de dedicación:** Tiempo completo

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Nombre de la entidad	Categoría/puesto o cargo	Fecha de inicio
1	Universidad Politécnica de Madrid	Profesor Titular de Universidad	26/07/1989
2	Universidad Politécnica de Madrid	Profesor Titular de Universidad Interino	01/10/1987
3	Universidad Politécnica de Madrid	Profesor Encargado de Curso	04/11/1985

1 **Nombre de la entidad:** Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad de Madrid
Ciudad de trabajo: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Categoría/puesto o cargo: Profesor Titular de Universidad **Es gestión docente:** Si
Fecha de inicio: 26/07/1989 **Duración:** 20 años - 6 meses
Tipo de dedicación: Tiempo completo

2 **Nombre de la entidad:** Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad de Madrid
Ciudad de trabajo: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Categoría/puesto o cargo: Profesor Titular de Universidad Interino **Es gestión docente:** Si
Fecha de inicio: 01/10/1987 **Duración:** 1 año - 10 meses
Tipo de dedicación: Tiempo completo



- 3** **Nombre de la entidad:** Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad de trabajo: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Categoría/puesto o cargo: Profesor Encargado de Curso **Es gestión docente:** Si
Fecha de inicio: 04/11/1985 **Duración:** 1 año - 11 meses
Tipo de dedicación: Tiempo completo

Formación académica recibida

Titulación universitaria

Diplomaturas, licenciaturas e ingenierías, grados y másteres

Titulación oficial: Titulado Superior
Nombre del título: Ingeniero Industrial
Ciudad de la titulación: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Entidad que expide el título: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de titulación: 30/04/1983
Nota media del expediente: Notable

Doctorados

Programa de doctorado: Doctor Ingeniero Industrial
Universidad que titula: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad de la titulación: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de la titulación: 20/10/1987
Título de la tesis: Control y Gestión de un Sistema Flexible de Producción
Director/a de tesis: Eugenio Andrés Puente
Calificación: Apto Cum Laude por Unanimidad

Actividad docente

Docencia impartida

- Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Avances en Automática y Robotica
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Master en Automática y Robotica
Curso que se imparte: 2010-11
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)



- 2** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Automatizacion y Control
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Doble Master Universitario Ingenieria Industrial - Electronica Industrial
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
- 3** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Vision por Computador
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Master en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2010-11
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
- 4** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Modelado e Interpretacion de Entornos Tridimensionales
Tipo de programa: Doctorado/a **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Doctorado en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2010-11
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
- 5** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Modelado e Interpretacion de Entornos Tridimensionales
Tipo de programa: Doctorado/a **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Doctorado en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2011-16
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
- 6** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Vision por Computador
Tipo de programa: Doctorado/a **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa

Titulación: Doctorado en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2010-11
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid
Tipo de entidad: Universidad
Departamento: No Adscritos/As a Departamento en el Día de la Fecha

7 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Vision por Computador
Tipo de programa: Doctorado/a
Tipo de docencia: Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Doctorado en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2011-13
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid
Tipo de entidad: Universidad
Departamento: No Adscritos/As a Departamento en el Día de la Fecha

8 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Optimizacion y Control Optimo
Tipo de programa: Máster oficial
Tipo de docencia: Teórica presencial
Tipo de asignatura: Otros
Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2010-11
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 4,8
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid
Tipo de entidad: Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Electrónica e Informática Industrial

9 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Optimizacion y Control Optimo
Tipo de programa: Máster oficial
Tipo de docencia: Teórica presencial
Tipo de asignatura: Otros
Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2011-14
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 4,8
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid
Tipo de entidad: Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Electrónica e Informática Industrial

10 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Vision y Percepcion por Computador
Tipo de programa: Ingeniería
Tipo de docencia: Prácticas de Laboratorio
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Ingeniero en Automatica y Electronica Industrial
Curso que se imparte: 2010-11
Tipo de horas/créditos: Créditos



Número de horas/créditos: 6

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

11 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Vision y Percepcion por Computador

Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Prácticas de Laboratorio

Tipo de asignatura: Obligatoria

Titulación: Ingeniero en Automatica y Electronica Industrial

Curso que se imparte: 2011-14

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 6

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

12 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Automatización y Control

Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial

Tipo de asignatura: Obligatoria

Titulación: Doble Master Universitario en Ingenieria Industrial y en Automatica y Robot

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 3

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

13 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Vision y Percepcion por Computador

Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial

Tipo de asignatura: Otros

Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica

Curso que se imparte: 2013-14

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 4,8

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

14 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Matemáticas para Automática y Robótica

Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial

Tipo de asignatura: Obligatoria

Titulación: Doble Master Universitario en Ingenieria Industrial y en Automatica y Robot

Curso que se imparte: 2018-19

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 3

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

- 15** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Cursos y Conferencias
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2018-19
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
- 16** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Matemáticas para Automática y Robótica
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2017-18
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
- 17** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Matemáticas para Automática y Robótica
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2018-19
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
- 18** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Técnicas Avanzadas de Visión por Computador
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2017-18
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)



- 19** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Técnicas Avanzadas de Visión por Computador
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2018-20
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
- 20** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Ampliación de Control
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2017-18
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
- 21** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Ampliación de Control
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2018-20
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
- 22** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Fundamentos de Automatica
Tipo de programa: Otros **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Otros
Titulación: Grado en Ingenieria Electronica Industrial y Automatica
Curso que se imparte: 2015-16
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
- 23** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Avances en Automatica y Robotica
Tipo de programa: Doctorado/a **Tipo de docencia:** Teórica presencial



Tipo de asignatura: Optativa

Titulación: Doctorado en Automática y Robotica

Curso que se imparte: 2010-11

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 3

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Tipo de entidad: Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

24 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Avances en Automática y Robotica

Tipo de programa: Doctorado/a

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Optativa

Titulación: Doctorado en Automática y Robotica

Curso que se imparte: 2011-13

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 3

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Tipo de entidad: Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

25 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Avances en Automática y Robotica

Tipo de programa: Doctorado/a

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Optativa

Titulación: Doctorado en Automática y Robotica

Curso que se imparte: 2013-16

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 3

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Tipo de entidad: Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

26 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Automatización y Control

Tipo de programa: Máster oficial

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Obligatoria

Titulación: Master Universitario en Ingeniería Industrial

Curso que se imparte: 2019-20

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 3

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Tipo de entidad: Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

27 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Vision y Percepcion por Computador

Tipo de programa: Ingeniería

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Optativa

Titulación: Ingeniero en Automática y Electronica Industrial

Curso que se imparte: 2010-11



Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 0

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Tipo de entidad: Universidad

Departamento: No Adscritos/As a Departamento en el Día de la Fecha

28 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Optimizacion y Control Optimo

Tipo de programa: Ingeniería

Tipo de docencia: Prácticas de Laboratorio

Tipo de asignatura: Troncal

Titulación: Ingeniero en Automatica y Electronica Industrial

Curso que se imparte: 2010-11

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 6

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Tipo de entidad: Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

29 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Optimizacion y Control Optimo

Tipo de programa: Ingeniería

Tipo de docencia: Prácticas de Laboratorio

Tipo de asignatura: Troncal

Titulación: Ingeniero en Automatica y Electronica Industrial

Curso que se imparte: 2011-14

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 6

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Tipo de entidad: Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

30 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Modelado e Interpretacion de Entornos Tridimensionales

Tipo de programa: Máster oficial

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Optativa

Titulación: Master en Automatica y Robotica

Curso que se imparte: 2010-11

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 3

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Tipo de entidad: Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

31 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Control con Computador

Tipo de programa: Máster oficial

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Otros

Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica

Curso que se imparte: 2014-15

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 4,5

Tipo de entidad: Universidad



Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

32 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Control con Computador

Tipo de programa: Máster oficial

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Otros

Titulación: Master Universitario en Automática y Robotica

Curso que se imparte: 2015-16

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 4,5

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Tipo de entidad: Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

33 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Control con Computador

Tipo de programa: Máster oficial

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Otros

Titulación: Master Universitario en Automática y Robotica

Curso que se imparte: 2016-17

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 4,5

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Tipo de entidad: Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

34 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Control con Computador

Tipo de programa: Máster oficial

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Otros

Titulación: Master Universitario en Automática y Robotica

Curso que se imparte: 2017-18

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 4,5

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Tipo de entidad: Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

35 Tipología de la docencia: Docencia oficial

Nombre asignatura/curso: Control con Computador

Tipo de programa: Máster oficial

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Otros

Titulación: Master Universitario en Automática y Robotica

Curso que se imparte: 2018-19

Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 4,5

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid

Tipo de entidad: Universidad

Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)



- 36** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Control con Computador
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Otros
Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2019-20
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 4,5
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
- 37** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Modelado e Interpretacion de Entornos Tridimensionales
Tipo de programa: Doctorado/a **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Doctorado en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2013-17
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: No Adscritos/As a Departamento en el Día de la Fecha
- 38** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Vision y Percepcion por Computador
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Otros
Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2010-11
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 4,8
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Electrónica e Informática Industrial
- 39** **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Vision y Percepcion por Computador
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Otros
Titulación: Master Universitario en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2012-14
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 4,8
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Electrónica e Informática Industrial



Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1** **Título del trabajo:** Inspección visual automatizada en tiempo real aplicada al control de calidad de productos a alta velocidad
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Calificación: Sobresaliente cum laude
Fecha de lectura: 26/12/2010
- 2** **Título del trabajo:** Desarrollo, Implementación y Evaluación de Estrategias de Control Servo Visual para Robots Paralelos. Aplicación a la Plataforma Robotenis
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Calificación: Sobresaliente cum laude
Fecha de lectura: 14/12/2010
- 3** **Título del trabajo:** Control Visual basado en Características de un Sistema Articular. Estimación del jacobiano de la Imagen Utilizando Múltiples Vistas.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Calificación: Sobresaliente cum laude
Fecha de lectura: 12/11/2007
- 4** **Título del trabajo:** Control visual de Robots Paralelos. Análisis, Desarrollo y Aplicación a la Plataforma Robotenis
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Calificación: Aprobado
Fecha de lectura: 23/12/2005
- 5** **Título del trabajo:** Percepción, Control y Distribución de las Fuerzas en Robots Móviles con Patas
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Calificación: Sobresaliente cum laude
Fecha de lectura: 15/02/2003
- 6** **Título del trabajo:** Inspección tridimensional de piezas mediante visión artificial. Técnicas de procesamiento y estrategias de planificación para incrementar la precisión de la medida
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Calificación: Sobresaliente cum laude
Fecha de lectura: 18/02/2002
- 7** **Título del trabajo:** Reconstrucción Tridimensional de Escenas con Iluminación Láser. Aplicación a la Fotogrametría Industrial
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Calificación: Apto
Fecha de lectura: 02/03/2001
- 8** **Título del trabajo:** Adquisición y modelado tridimensional en visión artificial mediante técnicas de luz estructurada
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Calificación: Sobresaliente cum laude
Fecha de lectura: 17/04/1998



- 9 Título del trabajo:** Análisis y generalización de algoritmos de visión artificial con precisión subpixel
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Calificación: Sobresaliente cum laude
Fecha de lectura: 23/05/1996
- 10 Título del trabajo:** Arquitectura paralela para el procesado de imágenes de alta resolución. Aplicación a la inspección de impresiones en tiempo real
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Calificación: Sobresaliente cum laude
Fecha de lectura: 10/10/1995

Participación en proyectos de innovación docente (planes y equipos de trabajo relacionados con EEES)

- 1 Título del proyecto:** Diseño, desarrollo y evaluación de prácticas a distancia para las asignaturas de Regulación Automática mediante la plataforma AulaWeb
Número de participantes: 16
Entidad financiadora: E.T.S.I. INDUSTRIALES **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha fin de la participación: 01/06/2011
- 2 Título del proyecto:** Realización de Prácticas Remotas Colaborativas con el Observatorio Astronómico Robotizado de Montegancedo. Aplicación a las Asignaturas Astronomía Geodésica, Visión por Computador y Diseño de Aplicaciones Web.
Número de participantes: 8
Entidad financiadora: E.T.S. Ingenieros Informaticos **Tipo de entidad:** Universidad UPM
Fecha fin de la participación: 31/07/2010
- 3 Título del proyecto:** Realización de Prácticas Remotas Colaborativas con el Observatorio Astronómico Robotizado de Montegancedo. Aplicación a las Asignaturas Astronomía Geodésica, Visión por Computador y Diseño de Aplicaciones Web.
Número de participantes: 8
Entidad financiadora: E.T.S. Ingenieros Informaticos **Tipo de entidad:** Universidad UPM
Fecha fin de la participación: 31/07/2009
- 4 Título del proyecto:** Nueva metodología docente de las asignaturas de Regulación Automática I y Control por Computador con participación activa del alumno
Número de participantes: 4
Entidad financiadora: ESCUELA TÉCNICA SUPERIOR DE INGENIEROS INDUSTRIALES (UPM) **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha fin de la participación: 31/07/2006
- 5 Título del proyecto:** EDU@: Red Temática de Educación en Automática
Número de participantes: 2
Entidad financiadora: MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha fin de la participación: 01/05/2006



- 6** **Título del proyecto:** DOCENWEB: Red Temática de Docencia en Control Mediante WEB
Número de participantes: 3
Entidad financiadora: MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA **Tipo de entidad:** Organismo Público de Investigación
Fecha fin de la participación: 11/09/2004
- 7** **Título del proyecto:** ELASNET II: Realización de prácticas de laboratorio en puestos de trabajo remotos a través de Internet. Aplicación a ensayos fotoelásticos ilustrativos de temas de elasticidad y resistencia de materiales.
Número de participantes: 4
Entidad financiadora: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha fin de la participación: 31/08/2001
- 8** **Título del proyecto:** ELASNET: Realización de prácticas de laboratorio en puestos de trabajo remotos a través de Internet. Aplicación a ensayos fotoelásticos ilustrativos de temas de elasticidad y resistencia de materiales.
Número de participantes: 5
Entidad financiadora: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha fin de la participación: 31/10/2000
- 9** **Título del proyecto:** SIVANET: Visualización y análisis de la evolución temporal de procesos físicos mediante la transmisión de secuencias de imágenes por Internet.
Número de participantes: 2
Entidad financiadora: ESCUELA TÉCNICA SUPERIOR DE INGENIEROS INDUSTRIALES (UPM) **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha fin de la participación: 31/01/2000
- 10** **Título del proyecto:** TITERE, Realización de prácticas de laboratorio en puestos de trabajo remotos, mediante la transmisión de imágenes reales por red telefónica conmutada.
Número de participantes: 2
Entidad financiadora: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha fin de la participación: 31/03/1998



Experiencia científica y tecnológica

Participación en grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

Nombre del grupo: Robots y máquinas inteligentes
Nombre responsable grupo: Roque Jacinto Saltaren Pazmiño
Ciudad: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Entidad a que pertenece: Universidad Politécnica de Madrid
Fecha de inicio: 23/09/2010

Actividad científica o tecnológica

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

- 1 Denominación del proyecto:** ROBOCITY2030-DIH: MADRID ROBOTICS DIGITAL INNOVATION HUB (GROB-UPM)
Ciudad: Desconocido
Investigador/es responsable/es: Antonio Barrientos Cruz
Número de investigadores/as: 12
Entidad/es financiadora/s: Programas de Actividades I+D en la comunidad de Madrid y Fondos Estructurales de la Unión Europea
Cód. según financiadora: M190070040
Fecha de inicio: 13/12/2018 **Duración del proyecto:** 4 años
Cuantía total: 924.600
- 2 Denominación del proyecto:** Diseño, Desarrollo y Evaluación de Sistemas Autónomos para la Inspección Terrestre Efectiva y la Actuación Precisa en Cultivos Extensivos y Leñosos
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Angela Ribeiro Seijas
Número de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Economía y Competitividad, Plan Estatal RETOS. AGL2017-83325-C4-3-R
Fecha de inicio: 01/01/2018 **Duración del proyecto:** 3 años
Cuantía total: 65.000
- 3 Denominación del proyecto:** Robot Modular Escalador para Inspección de Infraestructuras
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Ernesto Gambao Galan
Número de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Economía, Industria y Competitividad
Cód. según financiadora: DPI2017-85738-R
Fecha de inicio: 01/01/2018 **Duración del proyecto:** 3 años
Cuantía total: 96.800



- 4 Denominación del proyecto:** ACTIVE HANDS (EIT Health-Innovation by Ideas)
Ciudad: Desconocido
Investigador/es responsable/es: Maria Teresa Arredondo Waldmeyer
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: CE. (EIT-Instituto Europeo de Innovación y Tecnología)
Fecha de inicio: 01/01/2016 **Duración del proyecto:** 1 año
Cuantía total: 0
- 5 Denominación del proyecto:** AUGGMED - AUTOMATED SERIOUS GAME SCENARIO GENERATOR FOR MIXED REALITY TRAINING
Ciudad: Bélgica
Investigador/es responsable/es: Manuel Ferre Perez
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Comisión Europea
Cód. según financiadora: EH150070125
Fecha de inicio: 01/06/2015
Cuantía total: 0
- 6 Denominación del proyecto:** PROTECCIÓN ROBOTIZADA DE INFRAESTRUCTURAS CRÍTICAS
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Antonio Barrientos Cruz
Número de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de economía y competitividad
Cód. según financiadora: C15007004
Fecha de inicio: 01/01/2015 **Duración del proyecto:** 4 años
Cuantía total: 217.700
- 7 Denominación del proyecto:** Integración de información multisensorial y aprendizaje automático para la detección, caracterización y reconocimiento preciso de estructuras naturales en campos de cultivo (3DWeed)
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Angela Ribeiro Seijas
Número de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Economía y Competitividad, Plan Estatal RETOS. AGL2014-52465-C4-3-R
Fecha de inicio: 01/01/2015 **Duración del proyecto:** 3 años
Cuantía total: 72.600
- 8 Denominación del proyecto:** ROBÓTICA. Robótica aplicada a la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos.
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja
Número de investigadores/as: 12
Entidad/es financiadora/s: Comunidad de Madrid
Cód. según financiadora: M140538002
Fecha de inicio: 01/10/2014 **Duración del proyecto:** 3 años
Cuantía total: 153.871
- 9 Denominación del proyecto:** CogWatch: Cognitive Rehabilitation of Apraxia and Action Disorganisation Syndrome
Ciudad: Bélgica

Investigador/es responsable/es: Manuel Ferre Perez
Número de investigadores/as: 13
Entidad/es financiadora/s: Comisión Europea
Cód. según financiadora: E110070492,E110945492A
Fecha de inicio: 03/10/2011
Cuantía total: 873.153

10 Denominación del proyecto: GLORIA: GLObal Robotic telescopes Intelligent Array for e-Science
Ciudad: Bélgica
Investigador/es responsable/es: Francisco Manuel Sanchez Moreno
Número de investigadores/as: 11
Entidad/es financiadora/s: Comisión Europea
Cód. según financiadora: E111001394
Fecha de inicio: 09/08/2011
Cuantía total: 501.298

11 Denominación del proyecto: CONTROL DE VEHÍCULOS AUTÓNOMOS TERRESTRES Y AÉREOS PARA LA INSPECCIÓN Y MEJORA DEL SUELO LY DE LA MASA VEGERTAL UTILIZANDO VISIÓN ARTIFICIAL (AGROBOT)
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga
Número de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s: Agencia Española de Cooperación Internacional y Desarrollo (AECID). Programa de Cooperación Interuniversitaria 2010 (A/031824/10)
Cód. según financiadora: AF11050501
Fecha de inicio: 01/01/2011 **Duración del proyecto:** 1 año
Cuantía total: 17.400

12 Denominación del proyecto: DISEÑO, CONSTRUCCIÓN Y CONTROL VISUAL DE UN ROBOT PARALELO RE-CONFIGURABLE PARA APLICACIONES EN ENTORNOS DINÁMICOS
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga
Número de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Ciencia e Innovacion
Cód. según financiadora: C10050502
Fecha de inicio: 05/11/2010 **Duración del proyecto:** 4 años
Cuantía total: 111,32

13 Denominación del proyecto: GOT-RH: Convenio CIEMAT-UPM en el marco de la Convocatoria: EFDA Goal Oriented Training Programme, Remote Handling
Ciudad: Bélgica
Investigador/es responsable/es: Manuel Ferre Perez
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: EURATOM - Comunidad Europea de la Energía Atómica
Cód. según financiadora: E100070764
Fecha de inicio: 01/09/2010
Cuantía total: 3.942.213

14 Denominación del proyecto: ROBOCITY2030-II-CM: programa robots de servicios para la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos en áreas metropolitanas-fase II
Ciudad: España



Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja

Número de investigadores/as: 11

Entidad/es financiadora/s: Comunidad de Madrid

Cód. según financiadora: M10050501

Fecha de inicio: 15/02/2010

Cuantía total: 200.562,95

15 Denominación del proyecto: CONTROL DE VEHICULOS AUTONOMOS TERRESTRES Y AEREOS PARA LA INSPECCION Y MEJORA DEL SUELO Y DE LA MASA VEGETAL UTILIZANDO VISION ARTIFICIAL - AGROBOT

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga

Número de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s: Agencia Española de Cooperacion Internacional para el Desarrollo

Cód. según financiadora: AF10050501

Fecha de inicio: 01/01/2010

Duración del proyecto: 1 año

Cuantía total: 17.400

16 Denominación del proyecto: VISION POR COMPUTADOR PARA UAV: NAVEGACION, COOPERACION, SEGUIMIENTO E INSPECCION

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Pascual Campoy Cervera

Número de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Educación, Política Social y Deporte

Cód. según financiadora: C07050505

Fecha de inicio: 01/12/2007

Duración del proyecto: 3 años

Cuantía total: 191.000

17 Denominación del proyecto: Red Temática en visión por computador (REDVISION). DPI2006-28347-E

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga

Número de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Educacion y Ciencia

Cód. según financiadora: C07050504

Fecha de inicio: 13/05/2007

Duración del proyecto: 1 año

Cuantía total: 12.000

18 Denominación del proyecto: Control y Percepción Colaborativa en Sistemas Teleoperados para Acciones Cooperativas de Robots en Entornos Dinámicos (A/6512/06)

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga

Número de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s: Presidencia de la Agencia Española de Cooperación Internacional

Cód. según financiadora: C07050501

Fecha de inicio: 10/01/2007

Duración del proyecto: 1 año

Cuantía total: 7.252,77

19 Denominación del proyecto: Control y Percepción Colaborativa en Sistemas Teleoperador para Acciones Cooperativas de Robots en Entornos Dinámicos

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga



Número de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s: Agencia Española de Cooperación Internacional (AECI). Programa de Cooperación Interuniversitaria 2005 (A/4462/05).

Cód. según financiadora: C06050501

Fecha de inicio: 01/01/2006

Duración del proyecto: 1 año

Cuantía total: 6.000

20 Denominación del proyecto: ROBOCITY 2030: Robots de servicios para la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos en áreas metropolitanas

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja

Número de investigadores/as: 22

Entidad/es financiadora/s: Comunidad de Madrid

Cód. según financiadora: M05050501

Fecha de inicio: 13/12/2005

Cuantía total: 183.098

21 Denominación del proyecto: Red Temática en Visión por Computador (REDVISION)

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga

Número de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Educación y Ciencia (DPI2004-20262-E)

Cód. según financiadora: C05050504

Fecha de inicio: 01/03/2005

Duración del proyecto: 1 año

Cuantía total: 9.000

22 Denominación del proyecto: Estrategias colaborativas de percepción para la localización y reconocimiento de entornos dinámicos (DPI2004-07433-C02-02)

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga

Número de investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Educación y Ciencia

Cód. según financiadora: C04050506

Fecha de inicio: 13/12/2004

Duración del proyecto: 3 años

Cuantía total: 61.500

23 Denominación del proyecto: Ayuda complementaria al Proyecto IST-2001-32327 por la UE; COLDEX: Collaborative learning and distributed experimentation

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga

Número de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Ciencia y Tecnología

Cód. según financiadora: TIC2002-1286E

Fecha de inicio: 01/06/2004

Cuantía total: 21.150

24 Denominación del proyecto: Robot Modular Autoconfigurable y Teleoperado

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja

Número de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s: MCYT (DPI2003-00759)



Fecha de inicio: 01/12/2003
Cuantía total: 241.150

Duración del proyecto: 3 años

25 Denominación del proyecto: Red Temática en Visión por Computador (REDVISION)

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja

Número de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s: MCYT (DPI2002-10630-E)

Fecha de inicio: 01/04/2003

Duración del proyecto: 1 año

Cuantía total: 0

26 Denominación del proyecto: Control y teleoperación de robots con información sensorial

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga

Número de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s: Programa de Cooperación Científica con Iberoamérica 2002

Cód. según financiadora: C03050503

Fecha de inicio: 01/01/2003

Duración del proyecto: 1 año

Cuantía total: 6.010

27 Denominación del proyecto: COLDEX: Collaborative learning and distributed experimentation

Ciudad: Desconocido

Número de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s: Comisión europea

Cód. según financiadora: IST-2001-32327

Fecha de inicio: 01/06/2002

Duración del proyecto: 3 años

Cuantía total: 152.313

28 Denominación del proyecto: Control y teleoperación de robots con información sensorial

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga

Número de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s: Programa de Cooperación Científica con Iberoamérica 2001

Cód. según financiadora: C02050505

Fecha de inicio: 01/01/2002

Duración del proyecto: 1 año

Cuantía total: 6.499,5

29 Denominación del proyecto: Control visual de un sistema teleoperado en entornos dinámicos

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga

Número de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s: MCYT (DPI2001-3827-C02-01)

Cód. según financiadora: C020050501

Fecha de inicio: 28/12/2001

Duración del proyecto: 3 años

Cuantía total: 42.070,85

30 Denominación del proyecto: PERSEO: Personalised multichannel services for advanced multimedia stream management

Ciudad: Desconocido

Investigador/es responsable/es: Sergio Dominguez Cabrerizo

Número de investigadores/as: 3



Entidad/es financiadora/s: CEE (IST-2000-28443)

Fecha de inicio: 01/12/2001

Duración del proyecto: 3 años

Cuantía total: 0

31 Denominación del proyecto: TAVArca: Técnicas Avanzadas de Visión Artificial para Aplicaciones Industriales

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Fernando Torres Medina

Número de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s: Generalitat Valenciana (XT01-14)

Fecha de inicio: 01/07/2001

Duración del proyecto: 5 meses

Cuantía total: 0

32 Denominación del proyecto: Control y teleoperación de robots con información sensorial

Ciudad: Desconocido

Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga

Número de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s: Programa de Cooperación Científica con Iberoamérica 2000

Cód. según financiadora: C01050505

Fecha de inicio: 01/01/2001

Duración del proyecto: 1 año

Cuantía total: 6.010,12

33 Denominación del proyecto: Teleoperación-Control Remoto de Robots Paralelos. Aplicación a Sistemas de Mantenimiento de Líneas Eléctricas Aéreas

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja

Número de investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s: MCYT (DPI2000-1575-C02-01)

Fecha de inicio: 28/12/2000

Duración del proyecto: 3 años

Cuantía total: 138.232,78

34 Denominación del proyecto: PSI3 Personalised System for Integrated Internet Information

Ciudad: Desconocido

Investigador/es responsable/es: Sergio Dominguez Cabrerizo

Número de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s: Unión Europea, Programa IST 1999-11056

Fecha de inicio: 01/02/2000

Duración del proyecto: 2 años

Cuantía total: 0

35 Denominación del proyecto: Desarrollo de herramientas de control sensorial, basadas en técnicas de visión artificial, para aplicaciones de telecontrol en entornos no estructurados

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga

Número de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Educación y Cultura (TAP 98-1083-C02-02)

Cód. según financiadora: C98050503

Fecha de inicio: 01/12/1998

Duración del proyecto: 3 años

Cuantía total: 52.889,07



- 36 Denominación del proyecto:** Sistema de Visión para la localización, guiado y adquisición de imágenes en vehículos aéreos autónomos
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Pascual Campoy Cervera
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: CICYT (TAP 97-1092-C03-02)
Fecha de inicio: 01/08/1997 **Duración del proyecto:** 3 años
Cuantía total: 0
- 37 Denominación del proyecto:** IMDEX: Integrated System for Multimedia Indexing, Matching and Retrieval (IMDEX)
Ciudad: Desconocido
Investigador/es responsable/es: Pascual Campoy Cervera
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: CEE, ESPRIT-23011
Fecha de inicio: 01/01/1997 **Duración del proyecto:** 2 años - 4 meses
Cuantía total: 0
- 38 Denominación del proyecto:** Inspección 3D de objetos manufacturados de alta precisión mediante visión artificial.
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Jose Maria Sebastian Zuñiga
Número de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s: CICYT (TAP 95-0030)
Cód. según financiadora: C95050501
Fecha de inicio: 01/06/1995 **Duración del proyecto:** 3 años - 2 meses
Cuantía total: 110.355,35
- 39 Denominación del proyecto:** Digitalizador Tridimensional de Piezas de Grandes Dimensiones para la Industria Aeronáutica
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Centro para el Desarrollo Tecnológico Industrial (CDTI)
Fecha de inicio: 01/02/1994 **Duración del proyecto:** 1 año
Cuantía total: 0
- 40 Denominación del proyecto:** SICOM: Sistema de inspección de elementos combustibles
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Programa de Investigación Electrotécnica (PIE)
Fecha de inicio: 01/02/1993 **Duración del proyecto:** 1 año - 3 meses
Cuantía total: 0
- 41 Denominación del proyecto:** Control de calidad de baldosas cerámicas
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: MINER, CDTI
Fecha de inicio: 01/09/1992 **Duración del proyecto:** 4 años



Cuantía total: 0

- 42 Denominación del proyecto:** Definición y estudio de viabilidad de un proyecto integrado sobre entorno de visión artificial para inspección y diseño. Aplicaciones en tecnologías de la producción
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: CICYT. Acción Especial (TAP92-1359-E)
Fecha de inicio: 01/09/1992 **Duración del proyecto:** 1 año - 6 meses
Cuantía total: 0
- 43 Denominación del proyecto:** Desarrollo de un prototipo de robot para trabajos en tensión (ROBTET)
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja
Número de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: PIE (Programa de Investigación Electrotécnica) Nº 132.198
Fecha de inicio: 01/09/1992 **Duración del proyecto:** 3 años
Cuantía total: 0
- 44 Denominación del proyecto:** Estudio y desarrollo de un método de modelado de objetos para sistemas CAD mediante visión artificial
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: MEC. Programa de cooperación científica con Iberoamérica
Fecha de inicio: 01/09/1992 **Duración del proyecto:** 1 año
Cuantía total: 0
- 45 Denominación del proyecto:** Modelado tridimensional de entornos dinámicos y no estructurados mediante técnicas de visión artificial para generación de trayectorias de robots
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: CICYT (TAP 92-0239-C04-01)
Fecha de inicio: 01/09/1992 **Duración del proyecto:** 3 años
Cuantía total: 0
- 46 Denominación del proyecto:** Sistema de revisión de documentos de valor en pliego mediante visión artificial.
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja
Número de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: Plan concertado PAUTA (MINER-CDTI) 91-0275
Fecha de inicio: 01/10/1991 **Duración del proyecto:** 4 años - 3 meses
Cuantía total: 0
- 47 Denominación del proyecto:** Acción Especial para la realización de las Primeras Jornadas sobre Inspección Visual Automatizada
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja
Número de investigadores/as: 3



Entidad/es financiadora/s: CICYT ROB91-1411-E

Fecha de inicio: 01/01/1991

Cuantía total: 0

Duración del proyecto: 1 año

48 Denominación del proyecto: Control de calidad de piezas tridimensionales

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja

Número de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s: Comunidad Autónoma de Madrid

Fecha de inicio: 01/01/1991

Cuantía total: 0

Duración del proyecto: 3 años

49 Denominación del proyecto: QUALICAST: On line quality control of strip cast aluminum alloys

Ciudad: Desconocido

Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja

Número de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s: CEE, BRITE-EURAM: CT91-0393

Fecha de inicio: 01/01/1991

Cuantía total: 258.920

Duración del proyecto: 4 años - 9 meses

50 Denominación del proyecto: Control coordinado de sistemas multirobot.

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja; Luis Miguel Jiménez

Número de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s: CICYT ROB-89-0174

Fecha de inicio: 01/01/1990

Cuantía total: 0

Duración del proyecto: 3 años

51 Denominación del proyecto: Sintetic TV

Ciudad: Desconocido

Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja

Número de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s: Eureka 283, MINER 89-0201

Fecha de inicio: 01/01/1990

Cuantía total: 0

Duración del proyecto: 3 años

52 Denominación del proyecto: System de desempilage et d'engagement de peaux

Ciudad: Desconocido

Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja

Número de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s: CEE. CRAFT 29

Fecha de inicio: 01/01/1990

Cuantía total: 0

Duración del proyecto: 2 años

53 Denominación del proyecto: Desarrollo de un sistema de visión artificial para robótica.

Ciudad: España

Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja

Número de investigadores/as: 4

Entidad/es financiadora/s: Centro para el Desarrollo Tecnológico Industrial (CDTI)

Fecha de inicio: 01/01/1986

Cuantía total: 0

Duración del proyecto: 1 año - 10 meses



- 54 Denominación del proyecto:** Desarrollo de un robot de montaje y precisión a nivel de preserie industrial
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja
Número de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: Centro para el Desarrollo Tecnológico Industrial (CDTI)
Fecha de inicio: 01/03/1985 **Duración del proyecto:** 2 años
Cuantía total: 0
- 55 Denominación del proyecto:** Estudio, diseño, desarrollo y realización de un sistema inteligente robotizado de ensamblado de aplicación industrial, basado en un robot de diseño propio y fabricación nacional.
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Eugenio Andres Puente
Número de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s: Fundación Ramón Areces
Fecha de inicio: 01/01/1985 **Duración del proyecto:** 3 años
Cuantía total: 0
- 56 Denominación del proyecto:** Sistema general de facturación automática de energía eléctrica
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Eugenio Andres Puente
Número de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s: Programa de Investigación Electrotécnica (PIE)
Fecha de inicio: 01/03/1983 **Duración del proyecto:** 2 años - 6 meses
Cuantía total: 0
- 57 Denominación del proyecto:** Diseño y construcción del robot de ensamblado DISAM-E65
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Eugenio Andres Puente
Número de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s: Centro para el Desarrollo Tecnológico Industrial, CDTI 1983-86
Fecha de inicio: 01/02/1983 **Duración del proyecto:** 3 años - 2 meses
Cuantía total: 0
- 58 Denominación del proyecto:** Automatización de procesos industriales y cadenas de fabricación flexibles mediante técnicas de control basadas en robots y autómatas programables
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Eugenio Andres Puente
Número de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s: Comisión Asesora Interministerial de Ciencia y Tecnológica, CAICYT N° 0119/81
Fecha de inicio: 01/01/1983 **Duración del proyecto:** 3 años
Cuantía total: 0



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

- 1** **Denominación del proyecto:** DISEÑO, DESARROLLO Y EVALUACIÓN DE PRÁCTICAS A DISTANCIA PARA LAS ASIGNATURAS DE REGULACIÓN AUTOMÁTICA MEDIANTE LA PLATAFORMA AULAWEB
Ciudad: Desconocido
Investigador/a responsable: Manuel Ferre Perez
N.º investigadores/as: 17
Entidad/es financiadora/s: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha inicio: 13/07/2009
Cuantía total: 10.000
- 2** **Denominación del proyecto:** Definición y estudio de viabilidad del proyecto de automatización de la inoculación de microorganismos
Ciudad: Desconocido
Investigador/a responsable: Jose Maria Sebastian Zuñiga
N.º investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Smithkline Beecham **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/01/1998 **Duración del proyecto:** 1 año - 9 meses
Cuantía total: 44,11
- 3** **Denominación del proyecto:** Ampliación del Sistema de Calibración de Visualización Tridimensional denominado Realvisor
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Pascual Campoy Cervera
N.º investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: Realvision S.A. **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/01/1997 **Duración del proyecto:** 4 meses
Cuantía total: 0
- 4** **Denominación del proyecto:** Digitalizador Tridimensional para la Industria del Calzado
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Pascual Campoy Cervera
N.º investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Instituto Tecnológico del Calzado y Conexas **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/07/1995 **Duración del proyecto:** 2 años
Cuantía total: 0
- 5** **Denominación del proyecto:** Desarrollo de un prototipo de robot para trabajos en tensión (ROBTET)
Ciudad: Desconocido
Investigador/a responsable: Rafael Aracil Santonja
N.º investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s: Iberdrola, Cobra **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/10/1994 **Duración del proyecto:** 5 años - 2 meses
Cuantía total: 318.055,59



- 6 Denominación del proyecto:** Digitalizador Tridimensional de Piezas de Grandes Dimensiones para la Industria Aeronáutica
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Pascual Campoy Cervera
N.º investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: TECAL y CASA **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/10/1994 **Duración del proyecto:** 2 años
Cuantía total: 0
- 7 Denominación del proyecto:** Control dimensional y detección de defectos marcados en Travers
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Jose Maria Sebastian Zuñiga
N.º investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: Cristalería Española S.A. **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/04/1994 **Duración del proyecto:** 4 años
Cuantía total: 75.673,43
- 8 Denominación del proyecto:** Título del contrato/proyecto: Inspección del soporte de sujeción del espejo, "embase"?, de los parabrisas mediante visión artificial
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Jose Maria Sebastian Zuñiga
N.º investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Cristalería Española S.A. **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/06/1993 **Duración del proyecto:** 3 años
Cuantía total: 10.352,23
- 9 Denominación del proyecto:** Calibración de Visualización Tridimensional Realvisor
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Pascual Campoy Cervera
N.º investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: Realvision S.A. **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/05/1993 **Duración del proyecto:** 1 año - 4 meses
Cuantía total: 0
- 10 Denominación del proyecto:** Inspección del nivel de opacidad de los parabrisas mediante visión artificial
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Jose Maria Sebastian Zuñiga
N.º investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Cristalería Española S.A. **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/03/1993 **Duración del proyecto:** 3 años - 10 meses
Cuantía total: 11.284,21
- 11 Denominación del proyecto:** SICOM: Sistema de Inspección de Elementos Combustibles
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Pascual Campoy Cervera
N.º investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: Iberdrola, S.A. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Fecha inicio: 01/02/1993 **Duración del proyecto:** 1 año - 4 meses
Cuantía total: 0



- 12 Denominación del proyecto:** Control de calidad de baldosas
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Rafael Aracil Santonja
N.º investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: PROTOS S.A. **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/09/1992 **Duración del proyecto:** 3 años - 6 meses
Cuantía total: 0
- 13 Denominación del proyecto:** Sistema de control del sello y del borde de la serigrafía mediante visión artificial
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Jose Maria Sebastian Zuñiga
N.º investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Cristalería Española S.A. **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/07/1991 **Duración del proyecto:** 6 años - 8 meses
Cuantía total: 55.566,64
- 14 Denominación del proyecto:** Ingeniería de Sistema de Revisión de Documentos de Valor en Pliego mediante Visión Artificial.
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Jose Maria Sebastian Zuñiga
N.º investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: Fabrica Nacional de Moneda y Timbre **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/02/1991 **Duración del proyecto:** 4 años - 11 meses
Cuantía total: 282.475,69
- 15 Denominación del proyecto:** Estudio de Viabilidad de un Sistema de Control de Calidad de Pliegos de Billetes por Visión Artificial
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Jose Maria Sebastian Zuñiga
N.º investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: Fábrica Nacional de Moneda y Timbre (FNMT). **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/01/1991 **Duración del proyecto:** 4 meses
Cuantía total: 42.070,84
- 16 Denominación del proyecto:** Diseño de un sistema de control para el pesaje de material continuo en una cinta transportadora
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Jose Maria Sebastian Zuñiga
N.º investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: DECISA **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha inicio: 01/03/1990 **Duración del proyecto:** 1 año - 7 meses
Cuantía total: 10.645,13
- 17 Denominación del proyecto:** Automatización del tratamiento de materias primas de una planta cerámica
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Jose Maria Sebastian Zuñiga
N.º investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: DECISA, CENTUNION **Tipo de entidad:** Organismo, Otros



Fecha inicio: 01/02/1990
Cuantía total: 10.277,31

Duración del proyecto: 1 año - 8 meses

18 Denominación del proyecto: Control de calidad de filtros de aire mediante técnicas de visión artificial

Ciudad: Desconocido

Investigador/a responsable: Jose Maria Sebastian Zuñiga

N.º investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s: FEMSA BOSCH

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Fecha inicio: 01/02/1990

Duración del proyecto: 1 año - 10 meses

Cuantía total: 0

19 Denominación del proyecto: Sistemas de control de calidad de núcleos de ferritas mediante técnicas de visión artificial.

Ciudad: Holanda

Investigador/a responsable: Pascual Campoy Cervera

N.º investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s: PHILIPS-HISPAFER
(HISPANO-FERRITAS)

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Fecha inicio: 01/05/1989

Duración del proyecto: 11 meses

Cuantía total: 0

20 Denominación del proyecto: Sistema de control para el pesaje y homogeneización de la mezcla de azúcar y leche

Ciudad: España

Investigador/a responsable: Pascual Campoy Cervera

N.º investigadores/as: 2

Entidad/es financiadora/s: DECISA

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Fecha inicio: 01/02/1989

Duración del proyecto: 8 meses

Cuantía total: 0

21 Denominación del proyecto: Sistema de Inspección de Lunetas Térmicas mediante Visión Artificial

Ciudad: España

Investigador/a responsable: Jose Maria Sebastian Zuñiga

N.º investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s: Cristalería Española S.A. **Tipo de entidad:** Organismo, Otros

Fecha inicio: 01/03/1987

Duración del proyecto: 10 años

Cuantía total: 32.802,3

22 Denominación del proyecto: Sistema de inspección mediante visión artificial para bobinas de clavos

Ciudad: Desconocido

Investigador/a responsable: Jose Maria Sebastian Zuñiga

N.º investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s: DUO FAST DE ESPAÑA **Tipo de entidad:** Organismo, Otros

Fecha inicio: 01/02/1987

Duración del proyecto: 1 año - 8 meses

Cuantía total: 0

23 Denominación del proyecto: Sistema de visión para robótica industrial

Ciudad: España

Investigador/a responsable: Eugenio Andres Puente

N.º investigadores/as: 4

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Entidad/es financiadora/s: Sensor Technologies S.A.

Fecha inicio: 01/02/1986

Cuantía total: 0

Duración del proyecto: 1 año

24 Denominación del proyecto: Desarrollo de un robot de montaje y precisión a nivel de preserie industrial

Ciudad: España

Investigador/a responsable: Eugenio Andres Puente

N.º investigadores/as: 6

Entidad/es financiadora/s: Sistemas e Instrumentación S.A.

Fecha inicio: 01/03/1985

Cuantía total: 0

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Duración del proyecto: 2 años - 2 meses

25 Denominación del proyecto: Sistema general de facturación automática de energía eléctrica.

Ciudad: España

Investigador/a responsable: Eugenio Andres Puente

N.º investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s: Hidroeléctrica Española S.A.

Fecha inicio: 01/06/1983

Cuantía total: 0

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Duración del proyecto: 2 años - 6 meses

26 Denominación del proyecto: Diseño de un ROBOT industrial tipo SCARA

Ciudad: España

Investigador/a responsable: Eugenio Andres Puente

N.º investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s: Duro Felguera

Fecha inicio: 01/04/1983

Cuantía total: 0

Tipo de entidad: Organismo, Otros

Duración del proyecto: 1 año - 6 meses

27 Denominación del proyecto: Digitalizador Tridimensional de Piezas de Grandes Dimensiones para la Industria Aeronáutica

Ciudad: Desconocido

N.º investigadores/as: 1

Cuantía total: 0

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Flavio Roberti; J.M. Toibero; Jorge A. Sarapura; V. Andaluz; Ricardo Carelli; Jose Maria Sebastian Zuñiga. Unified passivity-based visual control for moving object tracking. Machine Vision and Navigation. 347-387, Springer International Publishing, 2019. ISBN 978-303022587-2
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 6
- 2** Jorge A. Sarapura; Flavio Roberti; J.M. Toibero; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Ricardo Carelli. Visual servo controllers for an UAV tracking vegetal paths. Machine Vision and Navigation. 597-625, Springer International Publishing, 2019. ISBN 978-303022587-2
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 4
- 3** David Valiente; Luis Payá; Luis Miguel Jiménez; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Oscar Reinoso. Fusing Omnidirectional Visual Data for Probability Matching Prediction. Lecture Notes in Computer Science. 11182 - null, pp. 571 - 583. 12/2018. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 4
- 4** David Valiente; Luis Payá; Luis Miguel Jimenez; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Oscar Reinoso. Visual Information Fusion through Bayesian Inference for Adaptive Probability-Oriented Feature Matching. Sensors. 18 - null, pp. 1 - 24. 06/2018. ISSN 1424-8220
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 4
Índice de impacto: 3,031
- 5** Jose Maria Cogollor Delgado; Javier Ignacio Rojo Lacal; Joachim Hermsdörfer; Manuel Ferre Perez; Maria Teresa Arredondo Waldmeyer; Christos Giachrisis; Alan Armstrong; Jose Manuel Breñosa Martinez; Doris Bautista Loza; Jose Maria Sebastian Zuñiga. Evolution on Cognitive Rehabilitation after Stroke: from Traditional Techniques to Smart and Personalised ICT Home-based Systems. JMIR Rehabilitation and Assistive Technologies. 5 - 1, pp. 1 - 15. 03/2018. ISSN 2369-2529
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 10
- 6** David Valiente; Arturo Gil; Luis Payá; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Oscar Reinoso. Robust Visual Localization with Dynamic Uncertainty Management in Omnidirectional SLAM. Applied Sciences-Basel. 7 - 1294, pp. 1 - 26. 12/2017. ISSN 2076-3417
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 4
Índice de impacto: 1,689
- 7** J Viola; Luis Angel; Jose Maria Sebastian Zuñiga. Design and robust performance evaluation of a fractional order PID controller applied to a DC motor. IEEE/CAA Journal of Automatica Sinica. 4 - 2, pp. 304 - 314. 04/2017. ISSN 2329-9266

Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 3

- 8** G. García; Manuel Ferre Perez; Jose Manuel Breñosa Martinez; Rafael Aracil Santonja; Jose Maria Sebastian Zuñiga; C. Giachritsis. Design and Development of a Multimodal Vest for Virtual Immersion and Guidance. Lecture Notes in Computer Science. 251-262, Springer, 2016. ISBN 978-3-319-42323-4

Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 5

- 9** jose m. sebastian; alberto trasloheros; ricardo carelli; flavio roberti. Using a 3DOF Parallel Robot and a Spherical Bat to Hit a Ping-Pong Ball. INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS. 11 - null, pp. 0 - 12. 2014. ISSN 1729-8806

Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 1
Índice de impacto: 0,821

- 10** Alberto Traslosheros; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Jesus Torrijos; Ricardo Carelli; Eduardo Castillo. An Inexpensive Method for Kinematic Calibration of a Parallel Robot by Using One Hand-Held Camera as Main Sensor. Sensors. 13 - null, pp. 9941 - 9965. 12/2013. ISSN 1424-8220

Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 2
Índice de impacto: 1,953

- 11** Jose Maria Sebastian Zuñiga. SISTEMA DE REHABILITACIÓN COGNITIVA PARA LA ASISTENCIA EN ACTIVIDADES COTIDIANAS DE PACIENTES TRAS SUFRIR UN ACCIDENTE CEREBRO-VASCULAR. 2013.

Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 1

- 12** Jose Maria Sebastian Zuñiga. Special Section on Computer Vision and 3D Modeling. Revista Iberoamericana de Automática e Informatica industrial. 9 - 4, pp. 417 - 418. 10/2012. ISSN 1697-7912

Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 1
Índice de impacto: 0,3

- 13** Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros Michel; Luis Ángel; Flavio Roberti; Ricardo Carelli. A Strategy for a Monocular Parallel Robot to Hit a Ping-Pong Ball. Visión en Robótica. 255-271, 2010. ISBN 978-84-693-6777-3

Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 1

- 14** Carlos Soria; M. Muñoz; Ricardo Carelli; Jose Maria Sebastian Zuñiga. Control of an Automous All Terrain Vehicle. Robots de Exteriores. 115-126, 2010. ISBN 978-84-614-5558-4

Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 4

- 15** Alberto Traslosheros Michel; Luis Ángel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Flavio Roberti; Ricardo Carelli; R. Vaca. New visual servoing control strategies in tracking tasks using a PKM. Mechatronic Systems Simulation Modeling and Control. 117-146, INTECH, 2010. ISBN 978-953-307-041-4

Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 3



- 16** L. Salinas; E. Slainñski; Vicente Mut; Jose Maria Sebastian Zuñiga. Teleoperation and control of mini-helicopters: A case study. Robots de Exteriores. 249-269, 2010. ISBN 978-84-614-5558-4
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 4
- 17** Juan Fernando Correa; Jorge Artieda Trigueros; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Pascual Campoy Cervera; Ivan Fernando Mondragon Bernal; Carol Viviana Martinez Luna; Miguel Ángel Olivares Mendez. Visual 3-D SLAM from UAVs. JOURNAL OF INTELLIGENT AND ROBOTIC SYSTEMS. 55 - 4, pp. 299 - 321. 01/2009. ISSN 0921-0296
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 3
Índice de impacto: 0,56
- 18** diego lopez; raquel cedazo; francisco manuel sanchez; jose maria sebastian. Ciclope Robot: Web-Based System to Remote Program an Embedded Real-Time System. IEEE TRANSACTIONS ON INDUSTRIAL ELECTRONICS. 56 - 12, pp. 4791 - 4797. 2009. ISSN 0278-0046
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 4
Índice de impacto: 4,678
- 19** j. m. sebastian; l. pari; l. angel; a. traslosheros. Uncalibrated visual servoing using the fundamental matrix. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 57 - 1, pp. 1 - 10. 2009. ISSN 0921-8890
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 1
Índice de impacto: 1,361
- 20** Carlos Soria; Flavio Roberti; Ricardo Carelli; Jose Maria Sebastian Zuñiga. Control Servo-Visual de un Robot Manipulador Planar Basado en Pasividad. Revista iberoamericana de automatica e informatica industrial. 5 - 4, pp. 54 - 61. 10/2008. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 4
Índice de impacto: 0
- 21** Carlos Soria; Lizardo Pari; Ricardo Carelli; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros. Homography-Based Tracking Control for Mobile Robots. Lecture Notes in Computer Science. 5112 - null, pp. 718 - 728. 07/2008. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 4
Índice de impacto: 0,402
- 22** Nera González; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Jorge Artieda Trigueros. Optimization in 3D scene acquisition with two mobile robots. Lecture Notes in Computer Science. 5112 - null, pp. 395 - 403. 07/2008. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 2
Índice de impacto: 0,402
- 23** j. pomares; p. gil; g. j. garcia; j. m. sebastian; f. torres. Improving detection of surface discontinuities in visual-force control systems. IMAGE AND VISION COMPUTING. 26 - 10, pp. 1435 - 1447. 2008. ISSN 0262-8856
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 4
Índice de impacto: 1,496

- 24** Luis Angel; Alberto Traslosheros Michel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Pablo Pari Pinto; Ricardo Carelli; Flavio Roberti. Vision-Based Control of the Robotenis System. Lecture Notes in Control and Information Sciences. Recent Progress in Robotics; Viable Robotic Service to Human. 229-240, Springer-Verlag, 2008. ISBN 978-3-540-76728-2
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 3
- 25** Raquel Cedazo Leon; Diego Lopez Zamarron; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Jose Maria Sebastian Zuñiga. Ciclope: FOSS for Developing and Managing Educational Web Laboratories. IEEE TRANSACTIONS ON EDUCATION. 50 - 4, pp. 352 - 359. 11/2007. ISSN 0018-9359
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 4
Índice de impacto: 0,822
- 26** Jose Maria Sebastian Zuñiga; David Garcia; Alberto Traslosheros; Francisco Manuel Sánchez; Sergio Dominguez Cabrerizo; Lizardo Pari. A new Approach to the Automatic Planning of Inspection of 3D Industrial Parts. Lecture Notes in Computer Science. Advanced Concepts for Intelligent Vision Systems. 25-36, Springer-Verlag, 2007. ISBN 13 978-3-540-74606-5
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 1
- 27** Jose Maria Sebastian Zuñiga; David Garcia; Alberto Traslosheros; Francisco Manuel Sánchez; Sergio Dominguez Cabrerizo. A new automatically planning of inspection of 3D industrial parts by means of visual system. Lecture Notes in Computer Science. Image Analysis and Recognition. 1148-1159, Springer-Verlag, 2007. ISBN 10:3-540-74258-1
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 1
- 28** Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros; Luis Ángel; Flavio Roberti; Ricardo Carelli. Parallel Robot High Speed Object Tracking. Lecture Notes in Computer Science. Image Analysis and Recognition. 295-306, Springer-Verlag, 2007. ISBN 10 3-540-74258-1
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 1
- 29** I. pari; j. m. sebastian; c. gonzalez; I. angel. Image based visual servoing: A new method for the estimation of the image jacobian in dynamic environments. IMAGE ANALYSIS AND RECOGNITION, PT 1. 4141 - null, pp. 850 - 861. 2006. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 2
- 30** Sergio Dominguez Cabrerizo; Pascual Campoy Cervera; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Agustin Jimenez Avello. Control en el Espacio de Estado. Prentice Hall, 2006. ISBN 84-8322-297-3
Tipo de producción: Libro
Posición sobre total: 3
- 31** Jose Maria Sebastian Zuñiga; Rafael Aracil Santonja; Manuel Ferre Perez; Enrique Pinto Bermudez. Regulación Automática I. Teoría y Trabajos Prácticos. Servicio de publicaciones de la E.T.S.I.I., 2006. ISBN 84-7484-185-2
Tipo de producción: Libro
Posición sobre total: 1
- 32** Raquel Cedazo Leon; Diego Lopez Zamarron; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Jose Maria Sebastian Zuñiga. CICLOPE ASTRO: Observatorio astronómico robotizado controlado vía web. 2006. Disponible en Internet en: <Editorial Universidad de Almería ISBN: 84-689-9417-0>.

Tipo de producción: Publicación en Congreso

Posición sobre total: 4

- 33** jm sebastian; l pari; c gonzalez; l angel. A new method for the estimation of the image Jacobian for the control of an uncalibrated joint system. PATTERN RECOGNITION AND IMAGE ANALYSIS, PT 1, PROCEEDINGS. 3522 - null, pp. 631 - 638. 2005. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 1
Índice de impacto: 0,402
- 34** jm gonzalez; jm sebastian; d garcia; f sanchez; l angel. Recognition of 3D object from one image based on projective and permutative invariants. IMAGE ANALYSIS AND RECOGNITION, PT 1, PROCEEDINGS. 3211 - null, pp. 705 - 712. 2004. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 2
Índice de impacto: 0,513
- 35** v robles; e alegre; jm sebastian. Tracking algorithms evaluation in feature points image sequences. IMAGE ANALYSIS AND RECOGNITION, PT 2, PROCEEDINGS. 3212 - null, pp. 589 - 596. 2004. ISSN 0302-9743
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 3
Índice de impacto: 0,513
- 36** Oscar Reinoso; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Fernando Torres; Rafael Aracil Santonja. Control de Sistemas Discretos. McGraw-Hill, 2004. ISBN 84-481-4204-7
Tipo de producción: Libro
Posición sobre total: 2
- 37** jm sebastian; d garcia; fm sanchez. Remote-access education based on image acquisition and processing through the Internet. IEEE TRANSACTIONS ON EDUCATION. 46 - 1, pp. 142 - 148. 2003. ISSN 0018-9359
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 1
Índice de impacto: 0,426
- 38** Jose Maria Sebastian Zuñiga; David Garcia Dolla; Francisco Manuel Sanchez Moreno. Remote-access education based on image acquisition and processing through the Internet. IEEE TRANSACTIONS ON EDUCATION. 46 - 1, pp. 142 - 148. 2003. ISSN 0018-9359
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 1
Índice de impacto: 0,426
- 39** r aracil; m ferre; m hernando; e pinto; jm sebastian. Telerobotic system for live-power line maintenance: ROBTET. CONTROL ENGINEERING PRACTICE. 10 - 11, pp. 1271 - 1281. 12/2002. ISSN 0967-0661
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 5
Índice de impacto: 0,452
- 40** Jose Maria Sebastian Zuñiga; Rafael Aracil Santonja. Automática y Visión Artificial. Dyna. pp. 49 - 54. 04/2002. ISSN 0012-7361
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 1



- 41** Jose Maria Sebastian Zuñiga; Francisco Manuel Sanchez Moreno; David García Dolla. A New Remote Physical Scenario for Control Self-Learning through the Internet. Learning Technology newsletter. 4 - 1, pp. 38 - 44. 2002. ISSN 1438-0625
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 1
- 42** Sergio Dominguez Cabrerizo; Pascual Campoy Cervera; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Agustin Jimenez Avello. Control en el Espacio de Estado. Prentice Hall, 2002. ISBN 84-205-3516-8
Tipo de producción: Libro
Posición sobre total: 3
- 43** Oscar Reinoso; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Rafael Aracil Santonja; Fernando Torres. Morphological Operations with Subpixel Resolution on Digital Image. Machine Graphics & Vision. 10 - 1, pp. 89 - 102. 12/2001. ISSN 1230-0535
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 2
- 44** Francisco Manuel Sanchez Moreno; Rafael Aracil Santonja; Jose Maria Sebastian Zuñiga; David García. Detector de colisiones para un sistema robotizado teleoperado para trabajos en tensión mediante visión artificial. Revista Iberoamericana de Inteligencia Artificial. 10 - null, pp. 59 - 66. 12/2000. ISSN 1137-3601
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 3
- 45** Jose Maria Sebastian Zuñiga. SIVANET: Visualización y análisis de la evolución temporal de procesos físicos mediante la transmisión de secuencias de imágenes por Internet. 1999.
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 1
- 46** Jose Maria Sebastian Zuñiga; David García; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Juan Manuel Gonzalez. Inspection system for machine parts with three-dimensional characteristics. Machine Vision Systems for Inspection and Metrology VIII. 236-243, SPIE, 1999. ISBN 0-8194-3429-9
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 1
- 47** Francisco Manuel Sanchez Moreno; Jose Maria Sebastian Zuñiga; David García; Angel Luis Martinez Cob; Juan Manuel González. Laser application in industrial close-range photogrammetry. Laser application in industrial close-range photogrammetry. 184-191, SPIE, 1999. ISBN 0-8194-3428-0
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 2
- 48** Luis Miguel Jiménez; Oscar Reinoso; Rafael Aracil Santonja; Fernando Torres; Jose Maria Sebastian Zuñiga. Vergence control system for stereo depth recovery. Vision Applications in Industrial Inspection VII. 232-241, SPIE, 1999. ISBN 0-8194-3123-0
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 5
- 49** David García; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Luis Miguel Jiménez; Juan Manuel González. 3D inspection system for manufactured machine parts. Vision Applications in Industrial Inspection VII. 250-260, SPIE, 1999. ISBN 0-8194-3123-0
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 2

- 50** Rafael Aracil Santonja; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Pascual Campoy Cervera. Sistema de inspección visual automático. Control de calidad de baldosas. Automatica e Instrumentacion Automatizacion Medida Control Instrumentacion. 283 - null, pp. 79 - 82. 03/1998. ISSN 0213-3113
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 2
- 51** f torres; jm sebastian; r aracil; lm jimenez; o reinoso. Automated real-time visual inspection system for high-resolution superimposed printings. IMAGE AND VISION COMPUTING. 16 - 12-13, pp. 947 - 958. 1998. ISSN 0262-8856
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 2
Índice de impacto: 1,029
- 52** Rafael Aracil Santonja; Francisco Manuel Sanchez Moreno; David García Dolla; Juan Manuel González; Luis Miguel Jiménez; Jose Maria Sebastian Zuñiga. Obstacle Avoidance for Teleoperated Robots for Live Power Lines Maintenance, Using Artificial. Intelligent Components for Vehicles. 377-382, IFAC, 1998. ISBN 0-08-043232-8
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 6
- 53** Oscar Reinoso; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Rafael Aracil Santonja. Image Restoration with Subpixel Accuracy in Digital Images. Image Processing & Communications. 3 - 1-2, pp. 3 - 12. 12/1997. ISSN 1425-140X
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 2
- 54** Jose Maria Sebastian Zuñiga; Fernando Torres; Rafael Aracil Santonja; Oscar Reinoso; Luis Miguel Jiménez; David García. Job-Shop Scheduling applied to Computer Vision. Parallel and Distributed Methods for Image Processing. 158-169, SPIE, 1997. ISBN 0-8194-2588-5
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 1
- 55** Jose Maria Sebastian Zuñiga; Rafael Aracil Santonja; Fernando Torres; Luis Miguel Jiménez; Oscar Reinoso. Non-Linear Image Processing applied to Template Matching. Pattern Recognition and Image Analysis. 157-162, Centre de Visió per Computador UAB, 1997. ISBN 84-922529-0-1
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 1
- 56** Jose Maria Sebastian Zuñiga; Oscar Reinoso; Rafael Aracil Santonja; David García; Fernando Torres. Reconstruction of Step Edges with Subpixel Accuracy in Gray level Images. Image Reconstruction and Restoration II. 216-226, SPIE, 1997. ISBN 0-8194-2592-3
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 1
- 57** Jose Maria Sebastian Zuñiga; Rafael Aracil Santonja; Fernando Torres; José Luis Bello; Elias Barroso. A New Approach to the Quality Control of Bill Sheets through Artificial Vision Techniques. Robotics, Motion and Machine Vision. 129-136, 1994. ISBN 0-947719-69-5
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 1
- 58** Carlos Fernández; Pascual Campoy Cervera; Carlos Platero Dueñas; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Rafael Aracil Santonja. On-line surface inspection for continuous cast aluminum strip. Computer Vision for Industry. 26-37, SPIE, 1993. ISBN 0-8194-1238-4
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 4



- 59** Pascual Campoy Cervera; Carlos Fernández; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Rafael Aracil Santonja. Quality control of ferrite cores through artificial vision techniques. Intelligent Components and Instruments for Control Applications. 351-354, Pergamon Press, 1993. ISBN 0-08-041899-6
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 3
- 60** F. González; Pascual Campoy Cervera; Rafael Aracil Santonja; Francisco Peñafiel; Jose Maria Sebastian Zuñiga. Three-dimensional digitizer for the footwear industry. Computer Vision for Industry. 332-338, SPIE, 1993. ISBN 0-8194-1238-4
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 5
- 61** Luis Pastor; Jose Maria Sebastian Zuñiga. Diseño de clasificadores en visión artificial. Automatica e Instrumentacion Automatizacion Medida Control Instrumentacion. 177 - null, pp. 167 - 171. 02/1988. ISSN 0213-3113
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 2
- 62** Luis Pastor; Jose Maria Sebastian Zuñiga. A least-Squares Algorithm for Interframe Displacement Estimation, Application to Stereo Vision. Applications of Artificial Intelligence in Engineering Problems. 101-108, Springer-Verlag Berlin, 1986. ISBN 0-905451-47-3
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 2
- 63** Eugenio Andres Puente; Rafael Aracil Santonja; Carlos Balaguer; Ramon Galan Lopez; Miguel Ángel Salichs; Jose Maria Sebastian Zuñiga. An experience in flexible manufacturing systems. Flexible Manufacturing Systems. 311-322, 1984. ISBN 0-903608-80-4
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 6

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título:** Dynamic Catadioptric Sensory Data Fusion for Visual Localization in Mobile Robotics
Nombre del congreso: 7th International Symposium on Sensor Science
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 09/05/2019
Ciudad: Napoli, Italia,
David Valiente; Luis Payá; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Luis Miguel Jiménez; Oscar Reinoso.
"Proceedings del Congreso".pp. 1 - 4.
- 2** **Título:** Fusing Omnidirectional Visual Data for Probability Matching Prediction
Nombre del congreso: 19th International Conference on Advanced Concepts for Intelligent Vision Systems (ACIVS 2018)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 24/09/2018
Ciudad: Poitiers, France,
David Valiente; Luis Payá; Luis Miguel Jiménez; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Oscar Reinoso.
"Proceedings del Congreso".pp. 571 - 583. ISBN 978-303001448-3



- 3** **Título:** Passivity based visual servoing of a UAV for tracking crop lines
Nombre del congreso: XVII Workshop on Information Processing and Control (RPIC)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 20/10/2017
Ciudad: Mar del Plata, Argentina,
Jorge A. Sarapura; Flavio Roberti; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Ricardo Carelli. "Proceedings del Congreso".pp. 1 - 6. ISBN 978-987544754-7
- 4** **Título:** Design and Development of a Multimodal Vest for Virtual Immersion and Guidance
Nombre del congreso: EuroHaptics 2016
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 04/07/2016
Ciudad: Londres,
Gonzalo Garcia Valle; Manuel Ferre Perez; Jose Manuel Breñosa Martinez; Rafael Aracil Santonja; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "10th International Conference, EuroHaptics 2016, London, UK, July 4-7, 2016, Proceedings, Part II".pp. 251 - 262. ISBN 978-3-319-42324-1
- 5** **Título:** Comparison of Color-based and Depth-based Vision Techniques in Surface Detection for Hand Tracking
Nombre del congreso: Open Conference on Future Trends in Robotics, RoboCity2030
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 26/05/2016
Ciudad: Madrid,
Doris Bautista; Victor García; Jose Maria Cogollor Delgado; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Manuel Ferre Perez; Rafael Aracil Santonja. "Actas del Congreso".
- 6** **Título:** Sistema de visión tridimensional recursivo utilizando múltiples vistas de una cámara para control servovisual de robots móviles
Nombre del congreso: XV Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 16/09/2013
Ciudad: San Carlos de Bariloche (Argentina),
Beatriz Morales; Flavio Roberti; Juan Marcos Toibero; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Ricardo Carelli. "XV Reunión de Trabajo en Procesamiento de la Información y Control".pp. 373 - 378. ISBN 978-987-27739-7-7
- 7** **Título:** SISTEMA DE REHABILITACIÓN COGNITIVA PARA LA ASISTENCIA EN ACTIVIDADES COTIDIANAS DE PACIENTES TRAS SUFRIR UN ACCIDENTE CEREBRO-VASCULAR
Nombre del congreso: 12 Workshop Robocity 2030
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 04/07/2013
Ciudad: Madrid,
Javier Ignacio Rojo Lacal; Jose Maria Cogollor Delgado; Matteo Pastorino .; Alessio Fioravanti .; Jose Manuel Breñosa Martinez; Maria Teresa Arredondo Waldmeyer; Manuel Ferre Perez; Rafael Aracil Santonja; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Actas del Workshop".
- 8** **Título:** Visual Servoing for the Robotenis System: a Strategy for a 3 DOF Parallel Robot to Hit a Ping-Pong Ball
Nombre del congreso: 50th IEEE Conference on Decision and Control and European Control Conference (CDC-ECC 2011)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 12/12/2011
Ciudad: Orlando, USA,

Alberto Traslosheros Michel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Luis Ángel; Flavio Roberti; Ricardo Carelli. "Proceedings del Congreso".pp. 5695 - 5701. ISBN 978-1-61284-799-3

- 9** **Título:** Control Visual Dinámico del Sistema RoboTenis para el Seguimiento y Golpeo de una Pelota de Ping-Pong
Nombre del congreso: ROBOT 2011
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 28/11/2011
Ciudad: Malaga,
Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros Michel; Jesus Manuel González; Luis Ángel; Flavio Roberti; Ricardo Carelli. "Actas del Congreso".pp. 1 - 10.
- 10** **Título:** A method for Kinematic Calibration of a Parallel Robot by using one camera in hand and a spherical object
Nombre del congreso: 15th Internacional Conference on Advances Robotics (ICAR 2011)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 20/06/2011
Ciudad: Tallinn, Estonia,
Alberto Traslosheros Michel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; E. Castillo; Flavio Roberti; Ricardo Carelli. "Proceedings del Congreso".pp. 75 - 81. ISBN 978-1-4577-1157-2
- 11** **Título:** Dynamic Visual Servoing for Ping-Pong Game of a 3DOF PKM
Nombre del congreso: VI Jornadas Argentinas de Robótica JAR 2010
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/11/2010
Ciudad: Buenos Aires, Argentina,
Alberto Traslosheros Michel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Lizardo Pari; Flavio Roberti; Ricardo Carelli. "Proceedings del Congreso".pp. 106 - 111.
- 12** **Título:** Visual Servoing Influence of a PKM Kinematic Calibration with one Camera in Hand
Nombre del congreso: VI Jornadas Argentinas de Robótica JAR 2010
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/11/2010
Ciudad: Buenos Aires, Argentina,
Alberto Traslosheros Michel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Lizardo Pari Pinto; Eduardo Castillo; Favlio Roberti; Ricardo Carelli. "Proceedings del Congreso".pp. 222 - 227.
- 13** **Título:** A Comparative Study between Analytic and Estimated Image Jacobian by Using a Stereoscopic System of Cameras
Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2010)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 18/10/2010
Ciudad: Taipei, Taiwan,
Lizardo Pari; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros Michel; Luis Ángel. "Proceedings del Congreso".pp. 6208 - 6215. ISBN 978-1-4244-6675-7
- 14** **Título:** Camera in Hand for Kinematic Calibration of a Parallel Robot
Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2010)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 18/10/2010
Ciudad: Taipei, Taiwan,



Alberto Traslosheros Michel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; E. Castillo; Flavio Roberti; Ricardo Carelli. "Proceedings del Congreso".pp. 5673 - 5678. ISBN 978-1-4244-6675-7

- 15** **Título:** Estimation of the rigid transformation between two cameras from the Fundamental Matrix VS from Homographies
Nombre del congreso: 7th Internacional Conference on Electrical and Electronics Engineering Research (CIIIEE)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 12/10/2010
Ciudad: Aguascalientes (México),
Lizardo Pari; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros Michel; Luis Ángel; E. Sulla. "Proceedings del Congreso".pp. 190 - 195. ISBN 978-607-95060-3-2
- 16** **Título:** Control Visual Dinámico en una PKM para el Seguimiento y Golpeo de una Pelota de Ping-Pong
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 08/09/2010
Ciudad: Jaen, España,
Alberto Traslosheros Michel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Luis Ángel; Flavio Roberti; Ricardo Carelli. ISBN 978-84-693-0715-1
- 17** **Título:** Control Visual Dinámico en una PKM para el Seguimiento y Golpeo de una Pelota de Ping-Pong
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 08/09/2010
Ciudad: Jaen,
Alberto Traslosheros Michel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Luis Ángel; Flavio Roberti; Ricardo Carelli. "Proceedings del Congreso".pp. 1 - 6. ISBN 978-84-693-0715-1
- 18** **Título:** Control Servovisual de un Robot Móvil basado en Pasividad
Nombre del congreso: XXII Congreso Argentino de Control Automático (AADECA 2010)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 31/08/2010
Ciudad: Buenos Aires, Argentina,
Beatriz Morales; Favlio Roberti; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Ricardo Carelli. "Proceedings del Congreso".
- 19** **Título:** Estimación de la Transformación Rígida entre Dos Cámaras: A partir de la Matriz Fundamental VS a partir de Homografías
Nombre del congreso: VI Jornadas Argentinas de Robótica JAR 2010
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/05/2010
Ciudad: Buenos Aires, Argentina,
Lizardo Pari Pinto; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros Michel; Luis Ángel Silva; E. Sulla. "Proceedings del Congreso".pp. 118 - 123.
- 20** **Título:** The Montegancedo Astronomical Observatory. The first free remote observatory for learning astronomy
Nombre del congreso: IEEE EDUCON 2010
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 14/04/2010
Ciudad: Madrid,



Raquel Cedazo Leon; Diego Lopez Zamarron; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Proceedings del Congreso".pp. 1367 - 1373. ISBN 978-1-4244-6571-2

- 21** **Título:** Image Base Visual Servoing: Estimation of the Image Jacobina by using Lines in a Stereo Vision System
Nombre del congreso: 3rd IEEE Internacional Conference on E-Learning in Industrial Electronics, 2009. ICELIE'09
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/11/2009
Ciudad: Oporto, Portugal,
Lizardo Pari; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Luis Ángel; J.D. Rueda. "Proceedings del Congreso".pp. 109 - 114. ISBN 978-1-4244-4654-4
- 22** **Título:** Montegancedo Astronomical Observatory: first free access telescope via the Internet
Nombre del congreso: Workshop on Robotic Autonomous Observatories
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 18/07/2009
Ciudad: Malaga,
Francisco Manuel Sanchez Moreno; Raquel Cedazo Leon; Diego Lopez Zamarron; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Workshop on Robotic Autonomous Observatories".
- 23** **Título:** Jacobiano de la Imagen para un Par Estereoscópico de Cámaras: Comparativa entre el Analítico y el Estimado Incorporando la Restricción Epipolar
Nombre del congreso: V Jornadas Argentinas de Robótica
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 12/11/2008
Ciudad: Bahía Blanca, Argentina,
Pablo Pari Pinto; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros Michel; Luis Ángel. "Proceedings del Congreso".pp. 1 - 6. ISBN 978-987-655-011-6
- 24** **Título:** Jacobiano de la Imagen para un Par Estereoscópico de Cámaras: Comparativa entre el Analítico y el Estimado Incorporando la Restricción Epipolar
Nombre del congreso: V Jornadas Argentinas de Robótica
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 12/11/2008
Ciudad: Bahía Blanca, Argentina,
Lizardo Pari; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros Michel; Luis Ángel Silva. "Proceedings del Congreso".ISBN 978-987-655-011-6
- 25** **Título:** Detección de características en imágenes basadas en el tensor de color
Nombre del congreso: XXIX Jornadas de Automática
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/09/2008
Ciudad: Tarragona, España,
F. Caballero; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Proceedings del Congreso".pp. 1 - 6. ISBN 978-84-691-6883-7
- 26** **Título:** Estudio comparativo de planificadores de trayectorias en servo control visual
Nombre del congreso: XXIX Jornadas de Automática
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/09/2008
Ciudad: Tarragona, España,

Alberto Traslosheros Michel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Pablo Pari Pinto; Luis Ángel. "Proceedings del Congreso".pp. 1 - 7. ISBN 978-84-691-6883-7

- 27** **Título:** Jacobiano de la Imagen para un Par Estereoscópico de Cámaras: Comparativa entre el Analítico y el Estimado Incorporando la Geometría Epipolar
Nombre del congreso: XXIX Jornadas de Automática
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/09/2008
Ciudad: Tarragona, España,
Pablo Pari Pinto; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros Michel; Luis Ángel. "Proceedings del Congreso".pp. 1 - 8. ISBN 978-84-691-6883-7
- 28** **Título:** Servo control visual para tareas de seguimiento dinámico tridimensional, mediante la utilización de una cámara en un robot Delta
Nombre del congreso: XXIX Jornadas de Automática
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/09/2008
Ciudad: Tarragona, España,
Alberto Traslosheros Michel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Luis Ángel; Flavio Roberti; Ricardo Carelli. "Proceedings del Congreso".pp. 1 - 7. ISBN 978-84-691-6883-7
- 29** **Título:** Estudio Comparativo entre los Jacobianos Analítico y Estimado de la Imagen utilizando un Par Estereoscópico de Cámaras
Nombre del congreso: XV Congreso Internacional de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Sistemas (INTERCOM 2008)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 04/08/2008
Ciudad: Trujillo, Perú,
Lizardo Pari Pinto; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros Michel; Luis Ángel Silva. "Proceedings del Congreso".
- 30** **Título:** Ciclope Astro: The First Free Access Astronomical Observatory Teleoperated Via the Internet
Nombre del congreso: FKFT'08: Free Knowledge Free Technology
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 15/07/2008
Ciudad: Barcelona,
Francisco Manuel Sanchez Moreno; Raquel Cedazo Leon; Diego Lopez Zamarron; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Ponencia en Congreso".
- 31** **Título:** Homography-Based Tracking Control for Mobile Robots
Nombre del congreso: Internacional Conference on Image Analysis and Recognition (ICIAR 2008)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 25/06/2008
Ciudad: Pova de Varzim, Portugal,
Carlos Soria; Pablo Pari Pinto; Ricardo Carelli; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros Michel. "Proceedings del Congreso".pp. 718 - 728. ISBN 978-3-540-69811-1
- 32** **Título:** Image Based Visual Servoing: Estimated Image Jacobian by Using Fundamental Matrix VS Analytic Jacobian
Nombre del congreso: Internacional Conference on Image Analysis and Recognition (ICIAR 2008)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 25/06/2008

Ciudad: Pova de Varzim, Portugal,

Pablo Pari Pinto; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros Michel; Luis Ángel. "Proceedings del Congreso".pp. 706 - 717. ISBN 978-3-540-69811-1

- 33** **Título:** Optimization in 3D scene acquisition with two mobile robots
Nombre del congreso: Internacional Conference on Image Analysis and Recognition (ICIAR 2008)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 25/06/2008
Ciudad: Pova de Varzim, Portugal,
Nera González; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Jorge Artieda Trigueros. "Proceedings del Congreso".pp. 395 - 403. ISBN 978-3-540-69811-1
- 34** **Título:** Ciclope Stars, el primer observatorio astronómico robotizado online de libre acceso"
Nombre del congreso: CSCiencia-07; IV Congreso Comunicación Social de la Ciencia
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 21/11/2007
Ciudad: Madrid,
Raquel Cedazo Leon; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Diego Lopez Zamarron; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Proceedings del Congreso".
- 35** **Título:** Control Visual Basado en Líneas Utilizando un Sistema de Visión con dos Cámaras
Nombre del congreso: XII reunión de Trabajo en procesamiento de la Información y Control
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 16/10/2007
Ciudad: Rio Gallegos, Argentina,
Pablo Pari Pinto; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros; Luis Ángel. "Proceedings del Congreso".ISBN 978-987-1242-23-8
- 36** **Título:** Homography-Based Tracking Control for Mobile Robot
Nombre del congreso: IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processng; WISP 2007
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/10/2007
Ciudad: Alcalá; Madrid,
Pablo Pari Pinto; Jose Maria Sebastian Zuñiga. ISBN 1-4244-0830-X
- 37** **Título:** Visual Servoing of a Parallel Robot system
Nombre del congreso: IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processng; WISP 2007
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/10/2007
Ciudad: Alcalá; Madrid,
Jose Maria Sebastian Zuñiga. ISBN 1-4244-0830-X
- 38** **Título:** Ciclope Stars, el observatorio astronómico libre"
Nombre del congreso: II Congreso Español de Informática (CEDI 2007). V Jornadas de Enseñanza a través de Internet (EIWISA)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 11/09/2007
Ciudad: Zaragoza,
Raquel Cedazo Leon; Diego Lopez Zamarron; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Proceedings del Congreso".pp. 103 - 108. ISBN 978-84-9732-603-2

- 39** **Título:** Control Visual. Aplicación a robots autónomos
Nombre del congreso: II Congreso Español de Informática (CEDI 2007). I Workshop de Robótica
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 11/09/2007
Ciudad: Zaragoza,
Jose Maria Sebastian Zuñiga; Pascual Campoy Cervera. ISBN 978-84-9732-603-2
- 40** **Título:** Control visual basado en líneas utilizando un sistema de visión con dos cámaras
Nombre del congreso: XXVIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 04/09/2007
Ciudad: Huelva, España,
Lizardo Pari Pinto; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros Michel; Luis Ángel Silva.
"Proceedings del Congreso".
- 41** **Título:** Control visual basado en líneas utilizando un sistema de visión con dos cámaras
Nombre del congreso: XXVIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 04/09/2007
Ciudad: Huelva; España,
Pablo Pari Pinto; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros; Luis Ángel. "Proceedings del Congreso".
- 42** **Título:** Visual Servoing using a Parallel Robot: Preliminary Results
Nombre del congreso: IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, AIM 2007
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 04/09/2007
Ciudad: Zurich, Switzerland,
Alberto Traslosheros; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Luis Ángel; Flavio Roberti; Ricardo Carelli. ISBN 1-4244-1264-1
- 43** **Título:** Visual Servoing using a Parallel Robot: Preliminary Results
Nombre del congreso: IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics, AIM 2007
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 04/09/2007
Ciudad: Zurich, Switzerland,
Alberto Traslosheros Michel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Luis Ángel Silva; Favlio Roberti; Ricardo Carelli.
"Proceedings del Congreso". ISBN 1-4244-1264-1
- 44** **Título:** A new approach to the automatic planning of inspection of 3D industrial parts
Nombre del congreso: Advanced Concepts for Intelligent Vision Systems, Acivs 2007
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 28/08/2007
Ciudad: Delft; Netherlands,
Jose Maria Sebastian Zuñiga; David García; Alberto Traslosheros; Francisco Manuel Sanchez Moreno;
Sergio Dominguez Cabrerizo; Pablo Pari Pinto. "Proceedings del Congreso". ISBN 978-3-540-74606-5



- 45** **Título:** A new automatically planning of inspection of 3D industrial parts by means of visual system
Nombre del congreso: International Conference on Image Analysis and Recognition ICIAR 2007
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 22/08/2007
Ciudad: Montreal; Canadá,
Jose Maria Sebastian Zuñiga; David García; Alberto Traslosheros; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Sergio Dominguez Cabrerizo. "Proceedings del Congreso".pp. 1148 - 1159. ISBN 10 3-540-74258-1
- 46** **Título:** Parallel Robot High Speed Object Tracking
Nombre del congreso: International Conference on Image Analysis and Recognition ICIAR 2007
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 22/08/2007
Ciudad: Montreal; Canadá,
Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros; Luis Ángel; Flavio Roberti; Ricardo Carelli. "Proceedings del Congreso".pp. 295 - 306. ISBN 3-540-74258-1
- 47** **Título:** Vision-Based Control of the RoboTennis System
Nombre del congreso: The 13th International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2007
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 21/08/2007
Ciudad: Jeju, Korea,
Luis Ángel Silva; Alberto Traslosheros Michel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Lizardo Pari Pinto; Ricardo Carelli; Favlio Roberti. "Proceedings del Congreso".ISBN 978-3-540-76728-2
- 48** **Título:** Vision-Based Control of the RoboTennis System
Nombre del congreso: The 13th International Conference on Advanced Robotics; ICAR 2007
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 21/08/2007
Ciudad: Jeju; Korea,
Jose Maria Sebastian Zuñiga; Pablo Pari Pinto. ISBN 978-3-540-76728-2
- 49** **Título:** Estimation of the Image Jacobin using Two Weakly Calibrated Cameras
Nombre del congreso: European Control Conference (ECC-07)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 02/07/2007
Ciudad: Kos; Greece,
Pablo Pari Pinto; Jose Maria Sebastian Zuñiga. ISBN 978-960-89028-5-5
- 50** **Título:** Visual Servoing of a Parallel Robot System
Nombre del congreso: European Control Conference (ECC-07)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 02/07/2007
Ciudad: Kos; Greece,
Luis Ángel; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Alberto Traslosheros; Flavio Roberti; Ricardo Carelli. "Proceedings del Congreso".pp. 1463 - 1470. ISBN 978-960-89028-5-5
- 51** **Título:** CICLOPE ROBOT: A Remote Laboratory for Teaching Embedded Real Time Systems
Nombre del congreso: ISIE2007: 2007 IEEE International Symposium on Industrial Electronics
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 04/06/2007
Ciudad: Vigo (Spain),



Diego Lopez Zamarron; Raquel Cedazo Leon; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Library of Congress: 2006935487".pp. 2958 - 2962. ISBN 1-4244-0755-9

- 52** **Título:** High-speed Visual Servoing of PKMs
Nombre del congreso: 2007 IEEE International Symposium on Industrial Electronics. ISIE 2007
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 04/06/2007
Ciudad: Vigo; España,
Pablo Pari Pinto; Jose Maria Sebastian Zuñiga. ISBN 1-4244-0755-9
- 53** **Título:** Ciclope Astro CCD: A Webcam Astrophotography Tool for a Remote Astronomical Observatory
Nombre del congreso: m-ICTE2006: IV International Conference on Multimedia and ICTs in Education
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 22/11/2006
Ciudad: Sevilla (Spain),
Diego Lopez Zamarron; Raquel Cedazo Leon; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Current Developments in Technology-Assited Education (2006), Vol. II".pp. 1193 - 1197. ISBN 84-690-2472-8
- 54** **Título:** Control Servo Visual de un Robot Manipulador tipo Scara Basado en Pasividad
Nombre del congreso: Proceedings del Congreso
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 16/11/2006
Ciudad: Córdoba, Argentina,
Carlos Soria; Favlio Roberti; Ricardo Carelli; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Proceedings del Congreso".
- 55** **Título:** Estimación del Jacobiano de la Imagen Empleando Cámaras Débilmente Calibradas
Nombre del congreso: IV Jornadas Argentinas de Robótica
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 16/11/2006
Ciudad: Córdoba, Argentina,
Lizardo Pari Pinto; Carolina González; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Luis Ángel Silva; Vicente Mut. "Proceedings del Congreso".
- 56** **Título:** Seguimiento de Objetos a Alta velocidad Mediante un Robot Paralelo
Nombre del congreso: IV Jornadas Argentinas de Robótica
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 16/11/2006
Ciudad: Córdoba, Argentina,
Lizardo Pari Pinto; Luis Ángel Silva; Felix Sánchez; Favlio Roberti; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Ricardo Carelli. "Proceedings del Congreso".
- 57** **Título:** CICLOPE ASTRO: Observatorio astronómico robotizado controlado vía web
Nombre del congreso: JAL'06: XXVII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 06/09/2006
Ciudad: Almería,
Raquel Cedazo Leon; Diego Lopez Zamarron; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Publicación en Congreso".pp. 454 - 460. ISBN 84-689-9417-0



- 58** **Título:** Control Visual Basado en Imagen: Un Nuevo Método para estimar el Jacobiano de la Imagen en Entornos Dinámicos
Nombre del congreso: XXVII Jornadas de Automática CEA-IFAC
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/09/2006
Ciudad: Almería, España,
Lizardo Pari Pinto; Carolina González; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Luis Ángel Silva; Vicente Mut. "Proceedings del Congreso". ISBN 84-689-9417-0
- 59** **Título:** Control Visual del Robot Paralelo Robotenis
Nombre del congreso: XXVII Jornadas de Automática CEA-IFAC
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/09/2006
Ciudad: Almería, España,
Félix Sánchez; Luis Ángel Silva; Lizardo Pari; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Ricardo Carelli. "Proceedings del Congreso". ISBN 84-689-9417-0
- 60** **Título:** Observatorio astronómico Robotizado Controlado Vía Web
Nombre del congreso: XXVII Jornadas de Automática CEA-IFAC
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/09/2006
Ciudad: Almería, España,
Raquel Cedazo Leon; Diego Lopez Zamarron; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Proceedings del Congreso".pp. 454 - 460. ISBN 84-689-9417-0
- 61** **Título:** Ciclope chemical: A remote laboratory to control a spectrograph
Nombre del congreso: 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education, ACE2006
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 21/06/2006
Ciudad: Madrid,
Raquel Cedazo Leon; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Angel Luis Martinez Cob; Ángel Pinazo; Beatriz Barros; Tim Read. "Proceedings del Congreso".
- 62** **Título:** Nueva metodología docente de las asignaturas de Regulación Automática I y Control por Computador
Nombre del congreso: Primeras Jornadas de Innovación Educativa de la Escuela Politécnica Superior de Zamora
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 20/06/2006
Ciudad: Zamora, España,
Manuel Ferre Perez; Rafael Aracil Santonja; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Enrique Pinto Bermudez; J. Llorente. "Proceedings del Congreso".pp. 183 - 186. ISBN 84-689-9304-2
- 63** **Título:** Robot Tennis System. Part II: Dynamics and Control
Nombre del congreso: 44th IEEE Conference on Decision and Control and European Control Conference ECC'05
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 12/12/2005
Ciudad: Sevilla,
Luis Ángel Silva; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Roque Jacinto Saltaren Pazmiño; Rafael Aracil Santonja. "Proceedings del Congreso".pp. 2030 - 2034. ISBN 0-7803-9568-9



- 64** **Título:** RoboTennis: Optimal Design of a Parallel Robot with High Performance
Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 02/08/2005
Ciudad: Edmonton, Alberta, Canadá,
Luis Ángel Silva; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Roque Jacinto Saltaren Pazmiño; Rafael Aracil Santonja; José San Pedro Wandelmer. "Proceedings del Congreso".pp. 450 - 455. ISBN 0-7803-8912-3
- 65** **Título:** Design, Dynamic Modeling and Preliminary Control
Nombre del congreso: 2005 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2005)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 24/07/2005
Ciudad: Monterrey, California, USA,
Luis Ángel Silva; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Roque Jacinto Saltaren Pazmiño; Rafael Aracil Santonja; Raúl Gutiérrez. "Proceedings del Congreso".pp. 747 - 752. ISBN 0-7803-9046-6
- 66** **Título:** Image Color Segmentation for the Inoculaton of Microbian Cultures
Nombre del congreso: World Automation Congress. Fourth International Forum on Multimedia & Image Processing
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 28/06/2004
Ciudad: Sevilla, España,
Juan Carlos García; Jose Maria Sebastian Zuñiga; David García Dolla; Luis Ángel Silva. "Proceedings del Congreso".ISBN 1-889335-24-X
- 67** **Título:** Recognition of 3D Object from One Image
Nombre del congreso: World Automation Congress. Fourth International Forum on Multimedia & Image Processing
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 28/06/2004
Ciudad: Sevilla, España,
Juan Manuel González; Jose Maria Sebastian Zuñiga; David García; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Luis Ángel Silva. "World Automation Congress. Fourth International Forum on Multimedia & Image Processing".ISBN 1-889335-24-X
- 68** **Título:** Robotenis: Parallel Robot with Visual Control
Nombre del congreso: World Automation Congress. Tenth International Symposium on Robotics with Applications
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 28/06/2004
Ciudad: Sevilla, España,
Luis Ángel Silva; Roque Jacinto Saltaren Pazmiño; Jose Maria Sebastian Zuñiga; A. Hansson; Rafael Aracil Santonja. "Proceedings del Congreso".ISBN 1-889335-24-X
- 69** **Título:** Obtención de Trayectorias mediante Seguimiento de Puntos Característicos
Nombre del congreso: III Jornadas de las Red Temática RedVision: Seguimiento e identificación de objetos
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 25/03/2004
Ciudad: Barcelona, España,



Vanessa Robles; Enrique Alegre; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Seguimiento e Identificación de Objetos". ISBN 84-7653-849-9

- 70** **Título:** Navegación de robots móviles basada en líneas de perspectiva
Nombre del congreso: X Reunión de Procesamiento de la Información y Control
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 08/10/2003
Ciudad: San Nicolás, Buenos Aires, Argentina,
Ricardo Carelli; Beatriz Morales; Carlos Soria; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Rafael Aracil Santonja.
"Proceedings del Congreso".
- 71** **Título:** Realización de prácticas de visión por computador a través de Internet
Nombre del congreso: Jornadas sobre las Nuevas Tecnologías en la Innovación Educativa
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 04/09/2003
Ciudad: Madrid,
Francisco Manuel Sanchez Moreno; Luis Ángel Silva; David García; Jose Maria Sebastian Zuñiga.
"Proceedings del Congreso". ISBN 84-7484-157-7
- 72** **Título:** Sistema Títere: Realización de prácticas de visión por computador a través de Internet
Nombre del congreso: Workshop EPAV'03, Education and Practice in Artificial Vision
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 10/06/2003
Ciudad: Palma de Mallorca,
Jose Maria Sebastian Zuñiga; Luis Miguel Jiménez; David García; Rafael Puerto; Luis Ángel Silva.
"Proceedings del Congreso". ISBN 84-7653-830-8
- 73** **Título:** A new remote physical scenario for computer vision self-learning through Internet
Nombre del congreso: IBCE 2001. Internet Based Control Education. IFAC
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 01/12/2001
Ciudad: Madrid,
Jose Maria Sebastian Zuñiga; David García; Francisco Manuel Sanchez Moreno. "Proceedings del Congreso". ISBN 0-08-043984-5
- 74** **Título:** ELASNET: A new remote physical scenario for photo-elasticity self-learning through Internet
Nombre del congreso: IBCE 2001. Internet Based Control Education. IFAC
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 01/12/2001
Ciudad: Madrid,
Jose Maria Sebastian Zuñiga; Antonio Ros Felip; J.R. Tolmos; David García; Francisco Manuel Sanchez Moreno. "Proceedings del Congreso". ISBN 0-08-043984-5
- 75** **Título:** Step Edge Location with Subpixel Accuracy in Gray Level Images from Binary Scenes
Nombre del congreso: VIII Simposium Nacional de Reconocimiento de Formas y Análisis de Imágenes (VIII SNRFAI)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 12/05/1999
Ciudad: Bilbao,
Oscar Reinoso; Rafael Aracil Santonja; Luis Miguel Jiménez; C. Fernández; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Fernando Torres. ": Proceedings of SNRFAI". pp. 101 - 102. ISBN 84-95120-80-1

- 76** **Título:** Parallel Processing and Scheduling Techniques applied to the Quality Control of Bill Sheets
Nombre del congreso: 12 ICPR (Internacional Conference on Pattern Recognition)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 09/10/1994
Ciudad: Jerusalem (Israel),
Jose Maria Sebastian Zuñiga; Fernando Torres; Oscar Reinoso; José Luis Bello; Elias Barroso.
"Proceedings del Congreso".pp. 399 - 403. ISBN 0-8186-6275-1
- 77** **Título:** On-line surface inspection for continuous cast aluminum strip
Nombre del congreso: Conference on Computer Vision for Industry
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 24/06/1993
Ciudad: MUNICH, GERMANY,
Carlos Fernández; Pascual Campoy Cervera; Carlos Platero Dueñas; Jose Maria Sebastian Zuñiga;
Rafael Aracil Santonja. "PROCEEDINGS OF THE SOCIETY OF PHOTO-OPTICAL INSTRUMENTATION
ENGINEERS (SPIE) Volumen: 1989".pp. 26 - 37. ISBN 0-8194-1238-4
- 78** **Título:** Expert system for quality control and classification by neural networks
Nombre del congreso: Neuron data user group meeting user presentations
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 17/05/1993
Ciudad: Granada, España,
Sergio Dominguez Cabrerizo; Pascual Campoy Cervera; Carlos Fernández; Rafael Aracil Santonja; Jose
Maria Sebastian Zuñiga. "Proceedings del Congreso".
- 79** **Título:** Artificial vision base sensor for edge detection of staked skins
Nombre del congreso: 23rd International Symposium on Industrial Robots. ISIR'92
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 06/10/1992
Ciudad: Barcelona,
Pascual Campoy Cervera; Francisco Peñafiel; Rafael Aracil Santonja; Jose Maria Sebastian Zuñiga;
Eugenio Andres Puente. "Proceedings del Congreso".pp. 129 - 134. ISBN 84-604-3652-7
- 80** **Título:** Artificial vision for automated quality control in the canned food industry
Nombre del congreso: Flexible Production Lines. A European Workshop on Automation in the Food
Industry
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 23/11/1989
Ciudad: Dublín, Irlanda,
Pascual Campoy Cervera; Rafael Aracil Santonja; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Proceedings del
Congreso".
- 81** **Título:** A Versatile Man-Machine Interface for Computer Vision
Nombre del congreso: IFAC Symposium on Computers Instruments and Techniques for Low Cost
Automation & Applications.
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 27/11/1986
Ciudad: Valencia,
Luis Pastor; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Proceedings del Congreso".pp. 33 - 35. ISBN 84-600-4708-3

- 82** **Título:** Control and management structure of the FMS DISAM/2
Nombre del congreso: V IFAC/IFIP/IMACS/IFORS Symposium. Information Control Problems in Manufacturing Technology
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 22/04/1986
Ciudad: Yerevan-Moscow, USSR,
Eugenio Andres Puente; Rafael Aracil Santonja; Carlos Balaguer; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Proceedings del Congreso".pp. 208 - 214.
- 83** **Título:** A Least-Squares Algorithm for Interframe Displacement Estimation. Application to Stereo Vision
Nombre del congreso: 1st International Conference on Applications of Artificial Intelligence to Engineering Problems
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 04/04/1986
Ciudad: Southhampton U.K.,
Luis Pastor; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Proceedings del Congreso".ISBN 0-387-16349-2
- 84** **Título:** DISAM/2 An experience in flexible manufacturing system
Nombre del congreso: 3rd International Conference on Flexible Manufacturing Systems
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 11/09/1984
Ciudad: Stuttgart RFA,
Eugenio Andres Puente; Rafael Aracil Santonja; Carlos Balaguer; Ramon Galan Lopez; Miguel Ángel Salichs; Jose Maria Sebastian Zuñiga. "Proceedings del Congreso".pp. 311 - 322. ISBN 0-444-87623-5
- 85** **Título:** COGWATCH: TOWARDS A HOME-BASED AND PERSONALISED COGNITIVE REHABILITATION
Nombre del congreso: 13th-robocity2030-workshop-2
Tipo de participación: Ponencia
Ciudad: Madrid,
Jose Maria Cogollor Delgado; Javier Ignacio Rojo Lacal; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Manuel Ferre Perez; Luis Eduardo Rubio Rodriguez; Rafael Aracil Santonja. "Ponencia en Workshop".
- 86** **Título:** The Montegancedo Astronomical Observatory. The first free remote observatory for learning astronomy
Tipo de participación: Ponencia
Entidad organizadora: IEEE Education Society **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Raquel Cedazo Leon; Diego Lopez Zamarron; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Jose Maria Sebastian Zuñiga.
- 87** **Título:** Experiencia Docente con el Observatorio Astronómico Robotizado Montegancedo
Tipo de participación: Ponencia
Entidad organizadora: Universidade de Vigo **Tipo de entidad:** Universidad
Francisco Manuel Sanchez Moreno; Raquel Cedazo Leon; Diego Sánchez López; Juan Francisco Prieto Morin; Jesus Velasco Gomez; Jose Maria Sebastian Zuñiga.
- 88** **Título:** Prácticas de Topografía con el Observatorio Robotizado Montegancedo
Tipo de participación: Ponencia
Entidad organizadora: E.T.S. Ingenieros Industriales. Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Juan Francisco Prieto Morin; Jesus Velasco Gomez; Jose Luis Valbuena Duran; Jose Maria Sebastian Zuñiga; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Raquel Cedazo Leon; Diego Sánchez López.



- 89** **Título:** CICLOPE ROBOT: A Remote Laboratory for Teaching Embedded Real Time Systems
Tipo de participación: Ponencia
Entidad organizadora: IEEE Industrial Electronics Society **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones Society
Diego Lopez Zamarron; Raquel Cedazo Leon; Francisco Manuel Sanchez Moreno; Jose Maria Sebastian Zuñiga.

Experiencias en gestión de I+D+i y participación en comités científicos

Experiencia en organización de actividades de I+D+i

- 1** **Título:** Pertenencia al Comité Científico de las XXIX Jornadas de Automática, Tarragona (España)
Tipo de actividad: Responsabilidades en la organización de eventos
Ciudad de realización: Tarragona,
Fecha de inicio: 03/09/2008
- 2** **Título:** Comité Científico de las XXVIII Jornadas de Automática, Huelva (España)
Tipo de actividad: Responsabilidades en la organización de eventos
Ciudad de realización: Huelva,
Fecha de inicio: 06/09/2007
- 3** **Título:** Coordinador del Grupo Temático de Visión por Computador del Comité Español de Automática
Tipo de actividad: Responsabilidades en cargos de gestión en I+D+i
Fecha de inicio: 10/09/2004
- 4** **Título:** Coordinador del Grupo Temático de Visión por Computador del Comité Español de Automática
Tipo de actividad: Coordinación de las actividades de investigación del Grupo Temático de Visión por Computador del Comité Español de Automática
Tipo de actividad: Responsabilidades en cargos de gestión en I+D+i

Experiencia en evaluación y revisión de proyectos y artículos de I+D+i

- 1** **Denominación actividad:** Comité Científico
Modalidad de la actividad: Otros
Fecha de inicio: 07/10/2012
- 2** **Denominación actividad:** Comité Científico
Modalidad de la actividad: Otros
Fecha de inicio: 05/04/2011
- 3** **Denominación actividad:** Internacional Program Committee.
Modalidad de la actividad: Otros
Fecha de inicio: 24/03/2010
- 4** **Denominación actividad:** Comité Local Organizador
Modalidad de la actividad: Otros
Fecha de inicio: 05/09/2009

- 5 Denominación actividad:** Internacional Program Comité
Modalidad de la actividad: Otros
Fecha de inicio: 06/05/2009
- 6 Denominación actividad:** Regional Program Comité
Modalidad de la actividad: Otros
Fecha de inicio: 21/08/2007
- 7 Denominación actividad:** Comité de Programa
Modalidad de la actividad: Otros
Fecha de inicio: 12/11/2006
- 8 Denominación actividad:** Comité Científico
Modalidad de la actividad: Otros
Fecha de inicio: 03/09/2006
- 9 Denominación actividad:** Poster Committee
Modalidad de la actividad: Otros
Fecha de inicio: 10/05/2006
- 10 Denominación actividad:** Comité Científico.
Modalidad de la actividad: Otros
Fecha de inicio: 04/09/2005
- 11 Denominación actividad:** Miembro de la Junta Directiva
Modalidad de la actividad: Otros
Fecha de inicio: 10/08/2004

Otros méritos

Ayudas y becas obtenidas

Finalidad: Otros
Fecha de concesión: 21/12/2020

Menciones, distinciones y premios obtenidos en el desarrollo del ejercicio profesional

Descripción: 2º Premio Nuevas Aplicaciones para Internet - 8ª Edición.
Entidad que concede: Catedra Internet de Nueva Generación Telefónica-UPM **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Ciudad: Madrid,
Fecha de concesión: 10/12/2008

Número de tramos de investigación reconocidos

N.º de tramos reconocidos: 5

Entidad que concede: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Resumen de otros méritos

1 Descripción del mérito: Presidente de la Comisión Académica del Master de Automática y Robótica

2 Descripción del mérito: Presidente de la Comisión Académica del Master de Automática y Robótica