



**Comisión Interministerial de Ciencia y
Tecnología**

Curriculum vitae

Nombre: ENRIC CERVERA MATEU

Fecha: 08/02/2008

Apellidos: CERVERA MATEU
DNI: 18965649X

Fecha de nacimiento : 12-6-1970

Nombre: ENRIC
Sexo: V

Situación profesional actual

Organismo: UNIVERSITAT JAUME I
Facultad, Escuela o Instituto: ESCUELA SUPERIOR DE TECNOLOGIA Y CIENCIAS EXPERIMENTALES
Depto./Secc./Unidad estr.: INGENIERIA Y CIENCIA DE COMPUTADORES
Dirección postal: AV. SOS BAYNAT, S/N, 12071 CASTELLÓ DE LA PLANA, ESPAÑA
Teléfono (indicar prefijo, número y extensión): 964 728286
Fax: 964728486
Correo electrónico: enric.cervera@icc.uji.es

Especialización (Códigos UNESCO): 1203.04
Categoría profesional: TITULAR DE UNIVERSIDAD Fecha de inicio: 9-11-1999

Situación administrativa

Plantilla Contratado Interino Becario
 Otras situaciones especificar:

Dedicación A tiempo completo
A tiempo parcial

Líneas de investigación

Breve descripción, por medio de palabras claves, de la especialización y líneas de investigación actuales.
ROBOTICA, INTELIGENCIA ARTIFICIAL, VISION, SENSORES, SISTEMAS DISTRIBUIDOS

Formación Académica

Titulación Superior	Centro	Fecha
LICENCIATURA EN INFORMATICA	UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE VALÈNCIA	29-3-1994

Doctorado	Centro	Fecha
INGENIERIA INFORMATICA	UNIVERSITAT JAUME I	17-10-1997

Actividades anteriores de carácter científico profesional

Puesto	Institución	Fechas
AYUDANTE DE FACULTAD	UNIVERSITAT JAUME I	1-10-97 / 8-11-99
BECARIO FPI MEC	UNIVERSITAT JAUME I	1-1-94 / 30-9-97
PROGRAMADOR FREELANCE	MICRODIGITAL SOFT SA	1985 / 1990

Idiomas (R = regular, B = bien, C = correctamente)

Idioma	Habla	Lee	Escribe
INGLES	C	C	C
FRANCES	B	C	B

Participación en Proyectos de I+D financiados en Convocatorias públicas.

(nacionales y/o internacionales)

Título del proyecto: GROUP OF UNMANNED ASSISTANT ROBOTS DEPLOYED IN AGGREGATIVE NAVIGATION SUPPORTED BY SCENT DETECTION – GUARDIANS, IST-045269

Entidad financiadora: SIXTH FRAMEWORK PROGRAMME – UNION EUROPEA

Entidades participantes: 9

Duración, desde: 1-12-2006 hasta: 31-1-2010 Cuantía de la subvención: 2.715.000 €

Investigador responsable: ENRIC CERVERA (PARTICIPACIÓN UNIVERSITAT JAUME I)

Número de investigadores participantes: 30

Título del proyecto: ARQUITECTURA DISTRIBUIDA CONFIABLE PARA EL CONTROL POR VISION DE EQUIPOS DE ROBOTS COOPERATIVOS – DPI2005-08203-C02-01

Entidad financiadora: MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA

Entidades participantes: UNIVERSITAT JAUME I, UNIVERSITAT MIGUEL HERNANDEZ

Duración, desde: 31-12-2005 hasta: 31-12-2008 Cuantía de la subvención: 32.844 €

Investigador responsable: ENRIC CERVERA

Número de investigadores participantes: 10

Título del proyecto: EQUIPO DE ROBOTS PARA VIGILANCIA Y SUPERVISION DE INSTALACIONES INDUSTRIALES Y DE SERVICIOS

Entidad financiadora: IMPIVA – INSTITUTO DE LA MEDIANA Y PEQUEÑA INDUSTRIA VALENCIANA - IMCOIC/2006/48

Entidades participantes: UNIVERSITAT JAUME I

Duración, desde: 1-1-2006 hasta: 31-12-2006 Cuantía de la subvención: 40.000 €

Investigador responsable: ENRIC CERVERA

Número de investigadores participantes: 3

Título del proyecto: DESARROLLO E IMPLEMENTACION DE TAREAS PARA EQUIPOS DE MULTIPLES ROBOTS MOVILES AUTONOMOS HETEROGENEOS EN ENTORNOS SEMIESTRUCTURADOS

Entidad financiadora: MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA – PROFIT FIT-020100-2003-592

Entidades participantes: UNIVERSITAT JAUME I

Duración, desde: 1-1-2003 hasta: 1-1-2004 Cuantía de la subvención: 40.100 €

Investigador responsable: ENRIC CERVERA

Número de investigadores participantes: 6

Título del proyecto: ARQUITECTURA COOPERATIVA PARA ROBOTS MOVILES INTELIGENTES

Entidad financiadora: GENERALITAT VALENCIANA - CTIDIA/2002/195

Entidades participantes: UNIVERSITAT JAUME I

Duración, desde: 1-1-2002 hasta: 31-12-2003 Cuantía de la subvención: 21.310 €

Investigador responsable: ENRIC CERVERA

Número de investigadores participantes: 5

Título del proyecto: AGARRE DE OBJETOS COMPLEJOS MEDIANTE SERVOCONTROL VISUAL

Entidad financiadora: ACCIONES INTEGRADAS ENTRE ESPAÑA Y LA REPUBLICA FRANCESA - HF2001-0112

Entidades participantes: UNIVERSITAT JAUME I, UNIVERSITE BLAISE PASCAL DE CLERMONT-FERRAND

Duración, desde: 1-1-2002 hasta: 1-4-2004 Cuantía de la subvención: 11.784 €

Investigador responsable: ENRIC CERVERA
Número de investigadores participantes: 10

Título del proyecto: GUIADO EN TIEMPO REAL DE ROBOTS CON VISION ESTEREOSCOPICA EN COLOR

Entidad financiadora: GENERALITAT VALENCIANA

Entidades participantes: UNIVERSITAT JAUME I

Duración, desde: 1-1-2000 hasta: 31-12-2000

Cuantía de la subvención: 6.851 €

Investigador responsable: ENRIC CERVERA

Número de investigadores participantes: 5

¹**Nota:** Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2º caso.

Publicaciones o Documentos Científico-Técnicos

(CLAVE: L = libro completo, CL = capítulo de libro, A = artículo, R = "review", E = editor,
S = Documento Científico-Técnico restringido.)

Autores (p.o. de firma): J. PENDERS, Y. BAUDOIN, E. CERVERA, R. MARIN
Título: ROBOTICS FOR RISKY INTERVENTIONS AND SURVEILLANCE OF THE ENVIRONMENT

Ref. revista: Libro
Clave: E Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 2008
Editorial (si libro): PUBLICACIONES DE LA UNIVERSITAT JAUME I
Lugar de publicación: ESPAÑA
ISBN: 978-84-8021-645-6

Autores (p.o. de firma): E. CHINELLATO, A. MORALES, E. CERVERA, A. P. DEL POBIL
Título: SYMBOL GROUNDING THROUGH ROBOTIC MANIPULATION IN COGNITIVE SYSTEMS

Ref. revista: ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS Libro
Clave: A Volumen: 55:12 Páginas, inicial: 851 final: 859 Fecha: 2007
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): P. NEBOT, E. CERVERA
Título: AN INTEGRATED AGENT-BASED SOFTWARE ARCHITECTURE FOR MOBILE AND MANIPULATOR SYSTEMS

Ref. revista: ROBOTICA Libro
Clave: A Volumen: 25 Páginas, inicial: 213 final: 220 Fecha: 2007
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): E. CERVERA, A. P. DEL POBIL, F. BERRY, P. MARTINET
Título: IMPROVING IMAGE-BASED VISUAL SERVOING WITH 3D FEATURES

Ref. revista : INTERNATIONAL JOURNAL ON ROBOTICS RESEARCH Libro
Clave: A Volumen: 22 Páginas, inicial: 821 final: 839 Fecha: 2003
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): E. CERVERA, A. P. DEL POBIL
Título: SENSOR-BASED LEARNING FOR PRACTICAL PLANNING OF FINE MOTIONS IN ROBOTICS

Ref. revista: INFORMATION SCIENCES Libro
Clave: A Volumen: 145 Páginas, inicial: 147 final: 168 Fecha: 2002
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): E. CERVERA, A. P. DEL POBIL

Título: A QUALITATIVE-CONNECTIONIST APPROACH TO ROBOTIC SPATIAL PLANNING: THE PEG-IN-HOLE CASE STUDY

Ref. revista: SPATIAL COGNITION AND COMPUTATION Libro
Clave: A Volumen: 1 Páginas, inicial: 51 final: 76 Fecha: 2000
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): E. CERVERA, A. P. DEL POBIL
Título: MULTIPLE SELF-ORGANIZING MAPS: A HYBRID LEARNING SCHEME

Ref. revista: NEUROCOMPUTING Libro
Clave: A Volumen: 16 Páginas, inicial: 309 final: 318 Fecha: 1997
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): E. CERVERA, A. P. DEL POBIL, E. MARTA, M. A. SERNA
Título: Perception-Based Learning for Motion in Contact in Task Planning

Ref. revista: JOURNAL OF INTELLIGENT AND ROBOTIC SYSTEMS Libro
Clave: A Volumen: 17 Páginas, inicial: 283 final: 308 Fecha: 1996
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): E. CERVERA, A. P. DEL POBIL
Título: ON THE INTEGRATION OF SENSORS AND NEURAL NETWORKS IN INTELLIGENT ROBOTIC SYSTEMS

Ref. revista: SYSTEMS ANALYSIS, MODELLING AND SIMULATION Libro
Clave: A Volumen: 18-19 Páginas, inicial: 297 final: 300 Fecha: 1995
Editorial (si libro):
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): S. Y. CHIEM, E. CERVERA
Título: VISION-BASED ROBOT FORMATIONS WITH BÉZIER TRAJECTORIES

Ref. revista: Libro: INTELLIGENT AUTONOMOUS SYSTEMS 8
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 191 final: 198 Fecha: 2004
Editorial (si libro): IOS PRESS
Lugar de publicación:

Autores (p.o. de firma): E. CERVERA, A. P. DEL POBIL
Título: A SOM-BASED APPROACH TO ROBOTIC MANIPULATION TASKS

Ref. revista: Libro: KOHONEN MAPS
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 207 final: 217 Fecha: 1999
Editorial (si libro): ELSEVIER SCIENCE BV
Lugar de publicación:

²Nota: Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2º caso.

Estancias en Centros extranjeros
(estancias continuadas superiores a un mes)

CLAVE: D = doctorado, P = postdoctoral, I = invitado, C = contratado, O = otras (especificar).

Centro: UNIVERSITE BLAISE PASCAL DE CLERMONT-FERRAND
Localidad: AUBIERE País FRANCIA Fecha: 1998/99 Duración (semanas): 24
Tema: COMPARACION DE TECNICAS DE SERVOCONTROL VISUAL DE ROBOTS
Clave: P

Centro: HELSINKI UNIVERSITY OF TECHNOLOGY
Localidad: ESPOO País FINLANDIA Fecha: 1994 Duración (semanas): 4
Tema: TEORIA Y APLICACIONES DE LAS REDES NEURONALES AUTOORGANIZATIVAS
Clave: D

³**Nota:** Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2º caso.

Contribuciones a Congresos

AUTORES (p.o. de firma): Enric Cervera, Ester Martinez, Leo Nomdedeu, Angel Pascual del Pobil

TITULO: Safety for a robot arm moving amidst humans by using panoramic vision

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación

CONGRESO: IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA'08)

PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation (en prensa).

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Pasadena, Estados Unidos.

AÑO: 2008

AUTORES (p.o. de firma): A. Hafez, E. Cervera, C. V. Jawahar

TITULO: Optimizing image and camera trajectories in robot vision control using on-line boosting

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación

CONGRESO: International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'07)

PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 352-357.

LUGAR DE CELEBRACIÓN: San Diego, Estados Unidos.

AÑO: 2007

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera

TITULO: A Cross-Platform Network-Ready Visual Servo Simulator

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación

CONGRESO: International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'06)

PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 2314-2319.

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Beijing, China.

AÑO: 2006

AUTORES (p.o. de firma): P. Nebot, E. Cervera

TITULO: Agent-based Application Framework for Multiple Mobile Robots Cooperation

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación

CONGRESO: IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA'05)

PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp. 1509-1514.

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Barcelona, España.

AÑO: 2005

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera

TITULO: Distributed Visual Servoing: A Cross-Platform Agent-based Implementation

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación

CONGRESO: International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'05)

PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 319-324.

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Edmonton, Canadá.

AÑO: 2005

AUTORES (p.o. de firma): P. Renaud, E. Cervera, P. Martinet

TITULO: Towards a reliable vision-based mobile robot formation control

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación

CONGRESO: International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'04)

PUBLICACIÓN: Proceedings of the International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS'04), pp. 3176-3181.

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Sendai, Japón.

AÑO: 2004

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera, F. Berry, P. Martinet

TITULO: Stereo Visual Servoing with Oriented Blobs

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación

CONGRESO: 11th International Conference on Advanced Robotics (ICAR'03)

PUBLICACIÓN: Proceedings of the 11th International Conference on Advanced Robotics (ICAR'03), pp. 977-982.

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Coimbra, Portugal.

AÑO: 2003

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera, F. Berry, P. Martinet

TITULO: Image-based Stereo Visual Servoing: 2D vs 3D features

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación

CONGRESO: IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA'02)

PUBLICACIÓN: Proceedings of the 2002 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA'02), pp. 1630-1635.

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Washington, USA.

AÑO: 2002

AUTORES (p.o. de firma): P. Martinet , E. Cervera

TITULO: Stacking Jacobians Properly in Stereo Visual Servoing

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación

CONGRESO: IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA'01)

PUBLICACIÓN: Proceedings of the 2001 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA'01), pp. 717-722.

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Seúl, Corea.

AÑO: 2001

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera, F. Berry, P. Martinet

TITULO: Stereo Visual Servoing with a Single Point: a Comparative Study

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación

CONGRESO: Tenth International Conference on Advanced Robotics (ICAR'01)

PUBLICACIÓN: Proceedings of the 10th International Conference on Advanced Robotics (ICAR'01), pp. 213-218.

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Budapest, Hungría.

AÑO: 2001

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Miembro del comité organizador

CONGRESO: 1st EURON Summer School on Robotic and Biologically-Inspired Manipulation

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Benicàssim, España

AÑO: 2001

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Presidencia de sesión internacional

CONGRESO: IEA/AIE 98, Industrial and Engineering Applications of Artificial Intelligence and Expert Systems

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Benicàssim, España

AÑO: 1998

IPO DE PARTICIPACIÓN: Presidencia de sesión internacional

CONGRESO: 1998 IEEE International Conference on Robotics and Automation

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Leuven, Bélgica

AÑO: 1998

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Miembro del comité organizador

CONGRESO: IEA/AIE 98, Industrial and Engineering Applications of Artificial Intelligence and Expert Systems

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Benicàssim, España

AÑO: 1998

AUTORES: E. Cervera, A. P. del Pobil

TITULO: A SOM-based Approach to Robotic Manipulation Tasks

TIPO DE PARTICIPACIÓN: Conferencia Invitada

CONGRESO: Workshop on Self-Organizing Maps

PUBLICACIÓN: Kohonen Maps, edited by E. Oja and S. Kaski, Elsevier Science B.V., pp. 207-217, 1999, ISBN: 0 444 50270 X.

LUGAR DE CELEBRACIÓN: Espoo, Finlandia

AÑO: 1999

AUTORES: E. Cervera, A. P. del Pobil

TITULO: Neural Learning for Sensorimotor Coordination
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Conferencia Invitada
CONGRESO: IEEE International Conference on Robotics and Automation, Tutorial on Neural Fuzzy Systems and their Application to Robotics and Automation
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Leuven, Bélgica
AÑO: 1998

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera, P. Martinet
TITULO: Combining Pixel and Depth Information in Image-Based Visual Servoing
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación
CONGRESO: Ninth International Conference on Advanced Robotics (ICAR'99)
PUBLICACIÓN: Proceedings of the Ninth International Conference on Advanced Robotics (ICAR'99), pp. 445-450.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Tokyo, Japón.
AÑO: 1999

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera, P. Martinet
TITULO: Visual Servoing with Indirect Image Control and a Predictable Camera Trajectory
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación
CONGRESO: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 381-386, ISBN: 0-7803-5184-3.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Kyongju, Corea del Sur.
AÑO: 1999

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera, A. P. del Pobil
TITULO: Eliminating Sensor Ambiguities via Recurrent Neural Networks in Sensor-Based Learning
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación
CONGRESO: IEEE International Conference on Robotics and Automation
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp. 2174-2179, ISBN: 0-7803-4300-X
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Leuven, Bélgica
AÑO: 1998

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera, A. P. del Pobil
TITULO: Programming and Learning in Real-World Manipulation Tasks
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación
CONGRESO: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, pp. 471-476.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Grenoble, Francia.
AÑO: 1997

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera, A. P. del Pobil
TITULO: Force-Based Robot Control for Dexterous Tasks
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación
CONGRESO: IFAC International Conference on Control of Industrial Systems
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IFAC International Conference on Control of Industrial Systems, pp. 299-304.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Belfort, Francia.
AÑO: 1997

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera, A. P. del Pobil
TITULO: Learning Strategies for Sensor-Based Manipulation Tasks
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation, pp. 54-59, ISBN: 0-8186-8138-1.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Monterey, Estados Unidos.
AÑO: 1997

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera, A. P. del Pobil

TITULO: Perception-Action Reasoning in Space for a Robot Arm
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación
CONGRESO: Workshop on Spatial and Temporal Reasoning, 15th Conference of the American Association for Artificial Intelligence
PUBLICACIÓN: Proceedings of the Workshop on Spatial and Temporal Reasoning, 15th Conference of the American Association for Artificial Intelligence, pp. 11-17.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Providence, Estados Unidos.
AÑO: 1997

AUTORES (p.o. de firma): A. P. del Pobil, B. Martínez, E. Cervera, M. Pérez
TITULO: Representations for Contact and Collision Detection with Complex Geometry
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación
CONGRESO: Workshop on Practical Motion Planning in Robotics, IEEE International Conference on Robotics and Automation
PUBLICACIÓN: Proceedings of the Workshop on Practical Motion Planning in Robotics, organized by K. Gupta and A. P. del Pobil, IEEE International Conference on Robotics and Automation, pp. 1-16.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Minneapolis, Estados Unidos.
AÑO: 1996

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera, A. P. del Pobil, E. Marta, M. A. Serna
TITULO: A Sensor-Based Approach for Motion in Contact in Task Planning
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación
CONGRESO: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
PUBLICACIÓN: Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, v. 2, pp. 468-473, ISBN: 0-8186-7108-4.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Pittsburgh, Estados Unidos.
AÑO: 1995

AUTORES (p.o. de firma): E. Cervera, A. P. del Pobil
TITULO: A Hybrid Qualitative-Connectionist Approach to Robotic Spatial Planning
TIPO DE PARTICIPACIÓN: Comunicación
CONGRESO: Workshop on Spatial and Temporal Reasoning, International Joint Conference on Artificial Intelligence
REF. REVISTA/LIBRO: Proceedings of the Workshop on Spatial and Temporal Reasoning, International Joint Conference on Artificial Intelligence, pp. 37-46.
LUGAR DE CELEBRACIÓN: Montréal, Canadá.
AÑO: 1995

⁴**Nota:** Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2º caso.

Tesis Doctorales dirigidas

Título: VISUAL DETERMINATION, TRACKING AND EXECUTION OF 2D GRASPS USING A BEHAVIOR-INSPIRED APPROACH

Doctorando: GABRIEL RECATALÁ BALLESTER

Universidad: UNIVERSITAT JAUME I

Facultad / Escuela: ESCUELA SUPERIOR DE TECNOLOGIA Y CIENCIAS EXPERIMENTALES

Fecha: 2003

Título: AGENT-BASED ARCHITECTURE FOR MULTIROBOT COOPERATIVE TASKS: DESIGN AND APPLICATIONS

Doctorando: PATRICIO NEBOT ROGLÁ

Universidad: UNIVERSITAT JAUME I

Facultad / Escuela: ESCUELA SUPERIOR DE TECNOLOGIA Y CIENCIAS EXPERIMENTALES

Fecha: 2008

⁵**Nota:** Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2º caso.

Otros méritos o aclaraciones que se desee hacer constar
(utilice únicamente el espacio equivalente a una página).

EVALUADO POSITIVAMENTE 2 SEXENIOS DE INVESTIGACIÓN.

MIEMBRO DEL COMITÉ DE PROGRAMA DEL IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS (2004, 2005, 2006).

REVISOR DE REVISTAS INTERNACIONALES:

- IEEE TRANSACTIONS ON ROBOTICS
- IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL SYSTEMS TECHNOLOGY
- ADVANCED ROBOTICS
- IEEE-ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS
- INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS AND AUTOMATION
- ROBOTICA

COORDINADOR DEL PROGRAMA DE DOCTORADO CON MENCIÓN DE CALIDAD “SISTEMAS INFORMÁTICOS AVANZADOS”, MCD2005-00325, CURSO 2005/2006.

COORDINADOR DEL MASTER OFICIAL EN SISTEMAS INTELIGENTES, DEL PROGRAMA OFICIAL DE POSGRADO CON MENCIÓN DE CALIDAD “SISTEMAS INFORMATICOS AVANZADOS”, MCD2006-00530, CURSO 2006/2007.