

LISTADO DE PREMIOS

CEA-IFAC

Nº	Premio/ Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título del trabajo	Nombre de los autores	Afiliación
1	OMRON	Premio OMRON de "Iniciación a la investigación e innovación en Automática". Convocatoria 2014/15.	EMPRESA: OMRON Entrega el premio Jesús Colas. <hr/> CEA: Joseba Quevedo.	"Laboratorio remoto para el control de una estación de bombeo industrial mediante equipos OMRON."	Presentado por el alumno: Francisco Riquelme Ros. Bajo la supervisión de los profesores: Jorge Pomares Baeza, Carlos A. Jara Bravo.	Universidad de Alicante UA
2	CEA-IFAC (Se entrega placa)	Premio de CEA-RIAI al artículo más citado.	RIAI: Pedro Albertos como director de la Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. CEA: Joseba Quevedo.	"Control PID robusto: Una visión panorámica." "Robust PID control: An overview."	Ramón Vilanova, Víctor Alfaro	Universitat Autònoma de Barcelona UAB

GT CEA de Robótica

Nº	Premio/ Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título del trabajo	Nombre de los autores	Afiliación
3	ROBOTNIK	Premio a la mejor Tesis Doctoral en el GT de Robótica. (Convocatoria 2015)	EMPRESA: ROBOTNIK María Benítez <hr/> CEA: Pedro J. Sanz - Coordinador del GT Robótica	“Contributions to the configuration of fleets of robots for precision agriculture.”	Premiado: Luis A. Emmi Directores: Pablo González de Santos, Gonzalo Pajares Martinsanz	Universidad Complutense de Madrid UCM
3-a	Distinción	Primer Accésit a la mejor tesis en el GT de Robótica. (Convocatoria 2015)	CEA: Pedro J. Sanz - Coordinador del GT Robótica	“Aerial coverage path planning applied to mapping.”	Premiado: Joao Ricardo Pereira Valente Directores: Antonio Barrientos Jaime del Cerro	Universidad Politécnica de Madrid UPM
3-b	Distinción	Accésit a la mejor tesis en el GT de Robótica. (Convocatoria 2015)	CEA: Pedro J. Sanz - Coordinador del GT Robótica	“Coverage path planning for autonomous underwater vehicles.”	Premiado: Enric Galceran Director: Marc Carreras	Universitat de Girona UDG
4	ROBOTNIK	Premio mejor trabajo presentado de Robótica	EMPRESA: ROBOTNIK María Benítez <hr/> CEA: Coordinador del GT ROB (Pedro J. Sanz)	<i>CONTROL DE FUERZA CON COMPENSACIÓN NO LINEAL Y ESTIMACIÓN DE FUERZA DEL ROBOT HÁPTICO UHP</i>	Aitziber Mancisidor, Asier Zubizarreta, Itziar Cabanes y Pablo Bengoa.	Universidad del País Vasco / Euskal Herriko Unibertsitatea UPV/EHU

GT CEA de Automar

Nº	Premio/ Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título del trabajo	Nombre de los autores	Afiliación
5	Distinción	Premio a mejor trabajo presentado en AUTOMAR	CEA: Coordinador del GT AUTOMAR José Andrés Somolinos	Image compression with Region Of Interest for Underwater Robotic Archaeological Applications.	Eduardo M. Rubino, Diego Centelles, Jorge Sales, Jose Vicente Marti, Raul Marin y Pedro J Sanz	Universitat Jaume-I UJI

GT CEA de Bioingeniería

Nº	Premio/ Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título del trabajo	Nombre de los autores	Afiliación
6	Distinción	Premio al mejor trabajo GT Bioingeniería	CEA: Coordinador del GT, Javier Pérez Turiel	Arquitectura de control de una plataforma robótica sin realimentación de posición articular para cirugía mínimamente invasiva.	Irene Rivas Blanco, Víctor Fernando Muñoz Martínez, Isabel García-Morales, Giuseppe Tortora and Arianna Menciassi	U. de Málaga UMA Scuola Superiore Sant Anna SSS-UP

GT CEA de Sistemas de Tiempo Real

Nº	Premio/ Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título del trabajo	Nombre de los autores	Afiliación
7	SIEMENS	Premio al mejor trabajo GT Sistemas de tiempo real	SIEMENS: Representante. <hr/> CEA: José Simó, coordinador del GT de Sistemas de Tiempo Real	"Hacia NXT-ROS Real Time: Gestor eficiente de comunicaciones para LEGO MINDSTORMS."	Adrián Orive, Rubén Pérez, Eva Portillo, Marga Marcos	Universidad del País Vasco / Euskal Herriko Unibertsitatea UPV/EHU

GT CEA de Modelado, Simulación y Optimización

Nº	Premio/ Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título del trabajo	Nombre de los autores	Afiliación
8	Empresarios Agrupados	Premio Empresarios Agrupados Grupo Temático de Modelado, Simulación y Optimización.	EMPRESA: <u>Representante</u> CEA: Juan Ignacio Latorre, en representación del GT.	“Optimización en tiempo real de sistemas estacionarios en EcosimPro”	Carlos Gómez Palacín, José Luis Pitarch y César de Prada	Universidad de Valladolid UVA
8-a	Distinción	Accésit al PREMIO Empresarios Agrupados Grupo Temático de Modelado, Simulación y Optimización.	NO SE HACE ENTREGA EN EL ACTO DE CLAUSURA. CEA: Juan Ignacio Latorre, en representación del GT.	“Operación Óptima en Ecosimpro® de Estaciones de Regulación y Medida de la Red de Gas Natural”	Mayko Rannany, Tania Rodríguez Blanco y César de Prada	Universidad de Valladolid UVA
9	Distinción	Premio a la Mejor Tesis Doctoral en el GT de Modelado, Simulación y Optimización.	CEA: Juan Ignacio Latorre, en representación del GT	Tesis: “Fluidization of Petri nets to improve the analysis of Discrete Event Systems.” Directores: Manuel Silva Suárez, Jorge Emilio Júlvez Bueno.	María Estíbaliz Fraca Santamaría	Universidad de Zaragoza UNIZAR
9-a	Distinción	Accésit al Premio a la mejor Tesis Doctoral en el GT de Modelado, Simulación y Optimización	NO SE HACE ENTREGA EN EL ACTO DE CLAUSURA. CEA: Juan Ignacio Latorre, en representación del GT	Tesis: “Modelo para evaluar el desempeño de las cadenas de suministro de exportación: un enfoque con ecuaciones estructurales.” Director: Jorge L. García Alcaraz	Liliana Avelar Sosa	Universidad Autónoma de Ciudad Juárez UACJ
9-b	Distinción	Accésit al Premio a la mejor Tesis Doctoral en el GT de Modelado, Simulación y Optimización	NO SE HACE ENTREGA EN EL ACTO DE CLAUSURA. CEA: Juan Ignacio Latorre, en representación del GT	Tesis: “Modelo multiatributo para selección de proveedores con enfoque ecológico.”	Rodrigo Villanueva Ponce	Universidad Autónoma de Ciudad Juárez UACJ
10	Distinción	Premio al mejor trabajo en el GT de Modelado, Simulación y Optimización	CEA: Juan Ignacio Latorre, en representación del GT	“Torque distribution strategy for a four In-wheel fully electric car”	Ezequiel Debada, David Marcos, Carlos Montero, Eduardo F. Camacho, Carlos Bordons, Miguel A. Ridao	Universidad de Sevilla US

GT CEA de Ingeniería de Control

Nº	Premio/ Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título del trabajo	Nombre de los autores	Afiliación
11	ISA	Premio del Concurso de Ingeniería de Control 2015. Categoría Grado	EMPRESA: ISA ----- CEA: Ramón Vilanova Coordinador del GT de Ingeniería de Control		Juan María Piñera Parrilla Marcos Rodríguez Castaño	Universidad de Oviedo UNIOVI
12	ISA	Premio del Concurso de Ingeniería de Control 2015. Categoría Máster-Doctorado	EMPRESA: ISA ----- CEA: Ramón Vilanova Coordinador del GT de Ingeniería de Control		Juan Pablo Dehesa Golding Jesús Vecino Prieto Antonio Vázquez Blanco	Universidad Pontificia de Comillas UPCOMILLAS
13	Distinción	Premio al mejor trabajo en Ingeniería de Control presentado en las Jornadas de Automática.	CEA: Ramón Vilanova Coordinador del GT de Ingeniería de Control	"Control de plantas de destilación por membranas con apoyo de energía solar".	Grupo de investigación de Automática, Robótica y Mecatrónica	Universidad de Almería UAL
14	Distinción	Premio a la mejor tesis Doctoral en el GT de Ingeniería de Control (Convocatoria 2015)	CEA: Ramón Vilanova Coordinador del GT de Ingeniería de Control	Tesis: "Contributions to networked and event--triggered control of linear systems." Directores: Sebastián Dormido Bencomo / José Sánchez Moreno	María Guinaldo Losada	Universidad Nacional de Educación a Distancia UNED
14-a	Distinción	Accésit a la mejor tesis en Ingeniería de Control (Convocatoria 2015)	CEA: Ramón Vilanova Coordinador del GT de Ingeniería de Control	Tesis: "Estimation and Fault Diagnosis strategies for networked control systems." Directores: Ignacio Peñarrocha Alós / Roberto Sanchís Llopis	Daniel Dolz Algaba	Universitat Jaume I UJI
14-b	Distinción	Accésit a la mejor tesis en Ingeniería de Control (Convocatoria 2015)	CEA: Ramón Vilanova Coordinador del GT de Ingeniería de Control	Tesis: "Vision-based control of multiple robots." Director: Gonzalo López Nicolás	Miguel Aranda Calleja	Universidad de Zaragoza UNIZAR

GT CEA de Visión por Computador

Nº	Premio/ Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título del trabajo	Nombre de los autores	Afiliación
15	INFAIMON	Premio INFAIMON al mejor trabajo en el GT de Visión por Computador	EMPRESA: INFAIMON Hace entrega Carolina López CEA: Enrique Alegre	"Localización de personas mediante cámaras rgb-d y redes inalámbricas."	Jaime Duque Domingo, Carlos Cerrada Somolinos, Enrique Valero	Universidad Nacional de Educación a Distancia UNED
15-a	Distinción	Premio al mejor revisor de los trabajos presentados en las JJAA en el GT de Visión por Computador.	NO SE HACE ENTREGA EN EL ACTO DE CLAUSURA.		Pablo Gil	Universidad de Alicante UA
--	Distinciones	Accésits al mejor trabajo de estudiantes.	NO SE HACE ENTREGA EN EL ACTO DE CLAUSURA.	(*) Lista de galardonados	(*) Lista de galardonados	

(*) Lista de la convocatoria 2015:

- 1) paper: 148, Detección de sombras en la carretera basada en propiedades cromáticas.
Manuel Ibarra Arenado y otros – Universidad de Cantabria (UNICAN)
- 2) paper: 11, Escaneado automático de elementos estructurales de interiores de edificios.
Blanca Quintana Galera y otros – Universidad de Castilla-La Mancha (UCLM)
- 3) paper: 28, Detección automática de la zona ciega de un SLAR.
Beatriz Alacid y otros – Universidad de Alicante (UA)
- 4) paper: 52, Localización de personas mediante cámaras RGB-D y redes inalámbricas.
Jaime Duque Domingo y otros – Universidad Nacional de Educación a Distancia (UNED)
- 5) paper: 14, Sistema de asistencia a la conducción para detección y clasificación de carriles.
Carlos Guindel y otros – Universidad Carlos III de Madrid (UC3M)
- 6) paper: 29, Detección de deformaciones 3D calculando esqueletos de curvaturas.
Carlos Mateo y otros – Universidad de Alicante (UA)
- 7) paper: 109, Detección de plaquitas en un cabezal de fresado usando correspondencia de plantillas.
Nadia Aller Álvarez y otros – Universidad de León (UNILEON)
- 8) paper: 27, Estimación de la frescura de *sparus aurata* (dorada) mediante técnicas hiperespectrales en el rango del SW-NIR.
Eugenio Ivorra y otros – Universitat Politècnica de València (UPV)
- 9) paper: 86, Nodo láser integrado en sistema de información urbana.
Miguel Martín y otros – Universidad de Málaga (UMA)

GT CEA de Control Inteligente

Nº	Premio/ Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título del trabajo	Nombre de los autores	Afiliación
16	PRODEL	Premio PRODEL al ganador del concurso de control inteligente	EMPRESA: PRODEL (Entrega el premio José Ignacio Martínez) CEA: Coordinadora del grupo Matilde Santos	Equipo ganador en el V Concurso PRODEL de Control Inteligente. Edición 2015.	Myriam Elizabeth Vaca Recalde, José Emilio Través Becerra	Universidad de Extremadura UNEX
17	MATHWORKS	Premio MATHWORKS a la mejor tesis en Control Inteligente (convocatoria 2015)	EMPRESA: MATHWORKS Juan Nasarre - Country Manager CEA: Coordinadora del grupo Matilde Santos	Tesis: "Controller tuning by means of evolutionary multiobjective optimization: a holistic multiobjective optimization design procedure." Directores: Xavier Blasco Ferragud, Javier Sanchís Saez.	Gilberto Reynoso Meza	Universitat Politècnica de València UPV
17-a	Distinción	Accésit a la mejor tesis en Control Inteligente (convocatoria 2015)	NO SE HACE ENTREGA EN EL ACTO DE CLAUSURA. EMPRESA: MATHWORKS Juan Nasarre - Country Man. CEA: Coordinadora del grupo Matilde Santos	Tesis: "Arquitectura de control para la conducción autónoma de vehículos en entornos urbanos y autopistas." Directores: Carlos González Fernández-Vallejo, Vicente Milanés Montero.	Jorge Godoy Madrid	Universidad Politécnica de Madrid UPM
17-b	Distinción	Accésit a la mejor tesis en Control Inteligente (convocatoria 2015)	NO SE HACE ENTREGA EN EL ACTO DE CLAUSURA. EMPRESA: MATHWORKS Juan Nasarre - Country Man. CEA: Coordinadora del grupo Matilde Santos	Tesis: "Contributions to Fuzzy Polynomial Techniques for Stability Analysis and Control." Director: Antonio Sala Piqueras	José Luis Pitarch Pérez	Universitat Politècnica de València UPV
18	Distinción	Premio al mejor trabajo en Control Inteligente presentado en las Jornadas de Automática	CEA: Coordinadora del grupo Matilde Santos	"Uso de redes neuro borrosas para la aproximación del comportamiento de una neuroprótesis de antebrazo en pacientes con daño cerebral."	Eukene Imatz, Eloy Irigoyen, David Valencia, Haritz Sabalera, Thierry Keller	Universidad del País Vasco / Euskal Herriko Unibertsitatea UPV/EHU TECNALIA

GT CEA de Educación en Automática

Nº	Premio/ Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título del trabajo	Nombre de los autores	Afiliación
19	PRODEL	PREMIO PRODEL del Grupo Temático en Educación en Automática	EMPRESA: PRODEL (Entrega el premio José Ignacio Martínez) ----- CEA: Coordinador del GT Fabio Gómez-Estern.	“Ingeniera Basada en Modelos en Prácticas de Robótica.”	Antonio J. Muñoz Ramírez, J. Jesús Fernández Lozano y J. Manuel Gómez de Gabriel	Universidad de Málaga UMA

CEABOT

Nº	Premio/ Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título del trabajo / Equipo	Nombre de los autores	Afiliación
20	INFAIMON	1er. Premio CEABOT	EMPRESA: Carolina López	GROMEPE	Componentes: Miguel Gilabert Gisbert Adrián Benavent Plá Misael Sandoval Salvatierra Responsable: Juan Ramón Rufino Valor Jaime Masià Vañó	Escola Politécnica Superior d'Alcoi UPV
21	INFAIMON	2º Premio CEABOT	EMPRESA: Carolina López	ARALE	Componentes: Antoni Gabas Miquel Oller Oliveras Julia Marsal Responsable: Sergi Hernández Juan Aleix Rull Sanahuja	Institut de Robòtica i Informàtica Industrial, CSIC-UPC
22	INFAIMON	3º Premio CEABOT	EMPRESA: Carolina López	ANGUS	Componentes: Carlos Veiga Responsable: Juan Carlos Garcia	Universitat Jaume I UJI