

LISTADO DE PREMIOS

OMRON

Premio	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
1	OMRON	Premio OMRON 2015/2016 de Iniciación a la investigación e Innovación en Automática	EMPRESA: José Baena, Director de Marketing de OMRON	Desarrollo de un módulo de comunicaciones para protocolo CIP sobre servidor OPC-UA	Estudiante: Andrés Benlloch Faus Tutor: Juan Francisco Blanes	Universidad Politécnica de Valencia

CEA - RIAI

Premio	Premio/Patrocini	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
2	CEA-RIAI ARTÍCULO MÁS CITADO	Premio CEA-RIAI al artículo más citado	Director de la revista RIAI: Pedro Albertos	Algoritmos Evolutivos y su empleo en el ajuste de controladores del tipo PID: Estado Actual y perspectivas	Gilberto Reynoso-Meza, Javier Sanchis, Xavier Blasco, Miguel Martínez	Universidad Politécnica de Valencia

Grupo Temático de Automar

Premio	Premio/Patrocini	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
3	Distinción	Premio al mejor trabajo GT Automar	CEA: José A. Somolinos Coordinador suplente del GT Automar	Modelo dinámico para el despliegue automático de una barrera de contención de vertidos marinos	Juan Jiménez, José M ^a Girón Sierra, Dictino Chaos	Universidad Complutense de Madrid y UNED

Grupo Temático de Bioingeniería

Premio	Premio/Patrocini	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
4	Distinción	Premio al mejor trabajo GT Bioingeniería	CEA: Javier Pérez Turiel Coordinador del GT Bioingeniería	Trajectory Clustering for the classification of eye-tracking users with motor disorders	A. Clemotte, H. Arregui, M.A. Velasco, L. Unzueta, J. Goenetxea, U. Elordi, E. Rocon, R. Ceres, J. Bengoechea, I. Arizkuren, E. Jauregui	CAR UPM- CSIC Vicomtech- IK4 Irisbond

Grupo Temático de Sistemas de Tiempo Real

Premio	Premio/Patrocinió	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
5	SIEMENS	Premio al mejor trabajo GT Sistemas de tiempo real	SIEMENS: Francisco J. Cano Recoge el premio: Francisco Blanes	Arquitectura de comunicaciones de tiempo real para robots modulares basados en ROS	Eduardo Munera, Jose- Luis Poza-Luján, Juan- Luis Posadas-Yague, José Simó, Francisco Blanes.	Universidad Politécnica de Valencia

Grupo Temático de Modelado y Simulación

Premio	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
6	Empresarios Agrupados	Premio Empresarios Agrupados	CEA: Emilio Jiménez Macías Coordinador del GT Modelado y Simulación	Optimización con incertidumbre en EcosimPro	Tania Rodríguez Blanco, Daniel Sarabia Ortiz, y César de Prada Moraga	Universidad de Valladolid
7	Distinción	Reconocimiento a la mejor tesis en Modelado, Simulación y Optimización (convocatoria 2016)	CEA: Emilio Jiménez Macías Coordinador del GT Modelado y Simulación Recoge el premio: Juan Albino Méndez	A timed state space-heuristic search framework for colored petri net-based scheduling of discrete event systems - an application to flexible manufacturing systems	Olatunde Temitope Baruwa Director: Miquel Àngel Piera Eroles	Universidad Autónoma de Barcelona
8	Distinción	Reconocimiento al mejor trabajo GT Modelado y Simulación	CEA: Emilio Jiménez Macías Coordinador del GT Modelado y Simulación Recoge el premio: Rosa María Aguilar	Neuro-fuzzy en el modelado del comportamiento de usuarios-turísticos en ewom	Rosa María Aguilar, Jesús Miguel Torres, Juan Albino Méndez, y Eduardo Parra-López	Universidad de La Laguna

Grupo Temático de Ingeniería de Control

Premio	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
9	Springer	Premio CEA-Springer a la mejor tesis en Ingeniería de Control (convocatoria 2016)	CEA: Ramón Vilanova Coordinador del GT Ingeniería de Control	Advances in gain-scheduling techniques. Advances in fault tolerant control techniques.	Damiano Rotondo Directores: Fatiha Neijjari Akli-elarab, Vicenç Puig Cayuela	Universidad Politécnica de Cataluña
10	ISA Sección Española	Premio del Concurso en Ingeniería de Control 2016 (CIC2016)	CEA: Ramón Vilanova Coordinador del GT Ingeniería de Control	Categoría 1 (grado)	Vicente Balaguer Garín Oliver Chiva Ferragud Tutor: Xavier Blasco Ernesto	Universidad Politécnica de Valencia
11	ISA Sección Española	Premio del Concurso en Ingeniería de Control 2016 (CIC2016)	CEA: Ramón Vilanova Coordinador del GT Ingeniería de Control	Categoría 2 (master/doctorado)	Cristian D. Cánovas Sánchez Pedro Mercader Gómez Tutor: Alfonso Baños Torrico	Universidad de Murcia
12	Distinción	Premio al mejor trabajo GT Ingeniería de Control	CEA: Ramón Vilanova Coordinador del GT Ingeniería de Control	MPC como estrategia de gestión energética para un vehículo híbrido eléctrico.	M. G. Carignano, D. Feroldi, N. Nigro, R. Costa-Castelló	Universidad de Rosario Universidad de Santa Fé, Universidad Politécnica de Cataluña

Grupo Temático de Visión por Computador

Premio	Premio/Patrocini	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
13	INFAIMON	Premio al mejor trabajo GT Visión por computador	EMPRESA: Jordi Alamán, Director Comercial de la Zona Centro INFAIMON	Predicción automática de la calidad del AOV empleando visión por computador sobre aceitunas a la entrada del proceso	Oscar Cáceres Moreno, Diego Manuel Martínez Gila, Daniel Aguilera Puerto, Javier Gámez García, Juan Gómez Ortega	Universidad de Jaén
14	Distinción	Reconocimiento al mejor revisor en Visión por Computador	CEA: Enrique Alegre Coordinador del GT Visión por computador	----	Carlos Guindel Gómez	UC3M

Grupo Temático de Control Inteligente

Premio	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
15	PRODEL	Premio al ganador del concurso de Control Inteligente Modalidad EV3	EMPRESA: José Ignacio Martínez PRODEL	---	Eduardo Camacho Ramos	Universidad de Huelva
16	PRODEL	Premio al ganador del concurso de Control Inteligente Modalidad NXT	EMPRESA: José Ignacio Martínez PRODEL	---	Miguel Méndez Gayol, Álvaro Escanciano Urigüen	Universidad de Oviedo
17	MATHWORKS	Premio a la mejor tesis en Control Inteligente (convocatoria 2016)	EMPRESA: Ángel Sierra MATHWORKS	Técnicas de Inteligencia Artificial para la mejora de la navegación y el aislamiento de vibraciones	Autor: D ^a Ángela Hernández López Director: D. Graciano Nicolás Marichal Plasencia	Universidad de La Laguna
18	MATHWORKS	Accésit a la mejor tesis en Control Inteligente (convocatoria 2016)	EMPRESA: Ángel Sierra MATHWORKS	Fuzzy Model Predictive Control. Complexity Reduction by Functional Principal Component Analysis	Juan Manuel Escaño González Director: D. Carlos Bordons Alba	Universidad de Sevilla
19	MATHWORKS	Accésit a la mejor tesis en Control Inteligente (convocatoria 2016)	EMPRESA: Ángel Sierra MATHWORKS	Estrategia Predictiva Adaptativa basada en Redes Neuronales para el Control de Sistemas no Lineales	Mikel Larrea Sukia Director: D. Eloy Irigoyen Gordo	Universidad del País Vasco
20	KEMTECNIA	Premio al mejor trabajo GT Control Inteligente	Empresa: D. Tomás Domínguez, Director General de la empresa KEMTECNIA	Identificación de parámetros borrosos para el control de suspensión activa mediante enjambre de partículas	Isabel Elena Herrera, Anthony Mandow, Alfonso García-Cerezo	Universidad de Málaga

Grupo Temático de Educación en Automática

Premio	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
21	PRODEL	Premio PRODEL de Educación en Automática	EMPRESA: Alberto López PRODEL	Modelar o programar en prácticas de robótica	Antonio J. Muñoz-Ramírez, J. Manuel Gómez-de-Gabriel	Universidad de Málaga

Grupo Temático de Robótica

Premio	Premio/Patrocini	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
22	ROBOTNIK	Premio a la mejor tesis en Robótica (convocatoria 2015)	EMPRESA: María Benítez ROBOTNIK	Vision-Based Control of Multiple Robots	Miguel Aranda Calleja Director: G. López-Nicolás	Universidad de Zaragoza
23	ROBOTNIK	Primer accésit a la mejor tesis en Robótica (convocatoria 2015)	EMPRESA: María Benítez ROBOTNIK	Development and Control of a Stair-Climbing Mobility System	José A. Chocoteco Campos Directores V. Feliu, y R. Morales	Universidad de Castilla La Mancha
24	ROBOTNIK	Segundo accésit a la mejor tesis en Robótica (convocatoria 2015)	EMPRESA: María Benítez ROBOTNIK	Cognitive risk perception system for obstacle avoidance in outdoor mUAV missions	David Sanz Muñoz Directores A. Barrientos, y J. Del Cerro	Universidad Politécnica de Madrid
25	ROBOTNIK	Premio al mejor trabajo GT Robótica	EMPRESA: María Benítez ROBOTNIK	Evaluación de un sistema de radio UWB para posicionamiento preciso de vehículos	Antonio R. Jiménez, Jorge Godoy, Fernando Seco	Centro de Automática y Robótica, CAR-CSIC/UPM

CEABOT

Premio	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Nombre autores	Afiliación
26	INFAIMON	1er. Premio CEABOT	EMPRESA: Jordi Alamán, Director Comercial de la Zona Centro INFAIMON	IRI-Dexter Laia Freixas, Alejandro Suárez	IRI, Universidad Politècnica de Catalunya
27	INFAIMON	2º Premio CEABOT	EMPRESA: Jordi Alamán, Director Comercial de la Zona Centro INFAIMON	UPV/Alcoi-Gromep Marc Higeo, Ivan Ortiz, Jordi Armengol	Universidad Politècnica de Valencia
28	INFAIMON	3º Premio CEABOT	EMPRESA: Jordi Alamán, Director Comercial de la Zona Centro INFAIMON	UPV/ETSInf-Ai2 David Sisternes, Juan Vañó, Juan Carlos Brenes, Antoni Benavent	Universidad Politècnica de Valenciab