

LISTADO DE PREMIOS

Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
1	OMRON	Premio OMRON 2013/2014 de Iniciación a la investigación e Innovación en Automática	EMPRESA: Alejandro Moner OMRON CEA: Presidente César de Prada	Singularizador Heteromórfico Síncrono con alineamiento de alta velocidad	Estudiantes: Miguel Cerdeira y Oscar Fernández, con el tutor Julio Garrido	Universidad de Vigo
Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
1	CEA-RIAI ARTÍCULO MÁS CITADO		director de la revista RIAI: Pedro Albertos	EVENT BASED SAMPLING, CONTROL AND COMMUNICATION	S. DORMIDO, J. SÁNCHEZ, E. KOFMAN	UNED y UNIVERSIDAD NACIONAL DE ROSARIO
Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
1	ROBOTNIK	Premio mejor tesis Robótica 2014	EMPRESA: María Benítez ROBOTNIK CEA: José Angel Castellanos Coordinador suplente del GT ROB	Numerical computation and avoidance of manipulator singularities	Autor = Oriol Bohigas Nadal Directores = Lluís Ros y Monsterrat Manubens	IRI - UPC
2	ROBOTNIK	Premio mejor trabajo presentado de Robótica 2014	EMPRESA: María Benítez ROBOTNIK CEA: José Angel Castellanos Coordinador suplente del GT ROB	Diseño de una plataforma híbrida aero-terrestre para aplicaciones de inspección visual	Joan Pep Company y Alberto Ortiz Recoge: Jorge Sales (UJI)	Univ. de las Islas Baleares

Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
1	No empresa (distinción)	Premio al mejor trabajo presentado en AUTOMAR	CEA: Pere Ridao Coordinador del GT AUTOMAR	Validación Experimental del Modelo Dinámico de un Cuerpo en Maniobras de Inmersión	Javier A. Somolinos, A. López Piñeiro, L. R. Núñez Rivas y M. Espín	Univ Politécnica de Madrid GIT-ERM. E.T.S. de Ingenieros Navales
Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
1	No empresa (distinción)	Premio al mejor trabajo GT Bioingeniería	CEA: Javier Pérez Turiel Coordinador del GT Bioingeniería	Sistema Robótico tipo Exoesqueleto para Rehabilitación de la Mano	S.C. Enriquez, Y. Narvaez, O.A. Vivas, J. Díez, F.J. Badesa, J.M. Sabater, N. García-Aracil	Universidad Miguel Hernandez de Elche
Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
1	SIEMENS	Premio al mejor trabajo GT Sistemas de tiempo real	SIEMENS: - CEA: José Simo Coordinador del GT de Sistemas de Tiempo Real	ALGORITMO PARA PARTICIONADO AUTOMÁTICO DE SISTEMAS CON CRITICIDAD MIXTA	Emilio Salazar, Alejandro Alonso y Salvador Trujillo Recoge: Juan Antonio de la Puente	Universidad Politécnica de Madrid

Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
1	Empresarios Agrupados	Premio Empresarios Agrupados	EMPRESA: - CEA: Emilio Jimenez Coordinador del grupo temático de Modelado y Simulación	OPTIMIZACIÓN DINÁMICA MEDIANTE DIFERENCIACIÓN AUTOMÁTICA USANDO ECOSIMPRO Y CASADI	Rubén Martí, Tania Rodríguez, José Luis Pitarch, Daniel Sarabia, César de Prada	Universidad de Valladolid y Universidad de Burgos.
2	distinción	Reconocimiento a la Mejor Tesis Doctoral en el Grupo Temático de Modelado, Simulación y Optimización	CEA: Miquel Angel Piera, Miembro Tribunal Evaluador	ANÁLISIS DE LA INFLUENCIA DE LAS ENERGÍAS RENOVABLES SOBRE EL PRECIO DE LA ELECTRICIDAD EN ESPAÑA MEDIANTE TÉCNICAS DE INTELIGENCIA ARTIFICIAL	Diego Azofra	Universidad de la Rioja
3	distinción	Reconocimiento al Mejor Trabajo/Poster en el Grupo Temático de Modelado, Simulación y Optimización	CEA: Emilio Jimenez Coordinador del grupo temático de Modelado y Simulación	Herramienta De Simulacion Para El Desarrollo De Exoesqueletos Basada En Matlab-Simulink	Dorin-Sabin Copaci, Antonio Flores-Caballero, Dolores Blanco, Luis Moreno	Universidad Carlos III de Madrid
Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
1	ISA Sección Española	Premio del Concurso en Ingeniería de Control 2014 (CIC2014)	EMPRESA: - CEA: Xavier Blasco Coordinador del GT Ingeniería de Control	Categoría A (grado)	Grupo = ETSEIB-4tank Alumnos = Alejandro Camas Delgado, Mauricio Alva Howes, Néstor García Hidalgo Tutor = Ramón Costa Castelló	Universitat Politècnica de Catalunya
Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación

	Inicio					
2	ISA Sección Española	Premio del Concurso en Ingeniería de Control 2014 (CIC2014)	EMPRESA: - CEA: Ramón Vilanova GT Ingeniería de Control	Categoría B (master/doctorado)	Grupo = SAC-UPC Alumnos = Adrià Soldevila, Julen Cayero, Damiano Rotondo Tutor = Vicenç Puig Cayuela	Universitat Politécnica de Catalunya
3	Distinción	Premio al mejor trabajo de Ingeniería de Control presentado en las Jornadas de Automática 2014	CEA: Angel Cuenca GT Ingeniería de Control	Plataforma para la implementación y validación de algoritmos de control de tiempo real en mini-helicópteros de varios rotores	Luis Ródenas, Ricardo Sanz, Pablo Albiol, Alberto Castillo, Daniel Verdú y Pedro García	Universitat Politécnica de València
Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afilación
1	INFAIMON	Premio al mejor trabajo en el GT de Visión	EMPRESA: Toni Ruiz INFAIMON CEA: Enrique Alegre Coordinador del GT de Visión	ESTIMACIÓN MONOCULAR Y EFICIENTE DE LA POSE USANDO MODELOS 3D COMPLEJOS	A. Rubio, M. Villamizar, L. Ferraz, A. Penate-Sanchez, A. Sanfeliu y F. Moreno-Noguer Recoge el premio: Francesc Moreno-Noguer	CSIC-UPC

Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afilación
1	PRODEL	Premio al ganador del concurso de control inteligente	<p>EMPRESA: Alberto López PRODEL</p> <p>CEA: Eloy Irigoyen Coordinador del grupo de control inteligente</p>	Ganador del concurso de control inteligente	<p>Equipo Universidad de Huelva (UHU): Ladislao Martínez, Manuel Corrales</p> <p>RECOGE el premio Javier Barragán (responsable del equipo)</p>	Universidad de Huelva
2	MATHWORKS	Premio a la mejor tesis en Control Inteligente (convocatoria 2014)	<p>EMPRESA: Sr. Angel Sierra MATHWORKS</p> <p>CEA: Matilde Santos Coordinadora del grupo</p>	Reconocimiento de patrones y aprendizaje automático en bases de datos de fusión nuclear	<p>Gonzalo A. Farias Castro</p> <p>(directores: Sebastián Dormido Canto Matilde Santos Peñas)</p> <p>RECOGE: Sebastián Dormido</p>	UCM
3	MATHWORKS	Accésit a la mejor tesis en Control Inteligente (convocatoria 2014)	<p>EMPRESA: Sr. Angel Sierra MATHWORKS</p> <p>CEA: Matilde Santos Coordinadora del grupo</p>	Búsqueda de objetivos móviles en tiempo mínimo sobre entornos con incertidumbre.	<p>Pablo Lanillos Pradas</p> <p>Directores: Eva Besada José Jaime Ruz Gonzalo Pajares</p> <p>RECOGE: Eva Besada</p>	UCM

Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
4	Distinción	Premio al mejor trabajo en Control Inteligente presentado en las XXXV Jornadas de Automática	CEA: Eloy Irigoyen Coordinador del grupo de control inteligente	Métodos Bio-Inspirados en el Control PID de un Motor.	Jacobo Sáenz Valiente (UNED) Matilde Santos (UCM) RECOGE: Matilde Santos	UNED UCM
Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afiliación
1	PRODEL	Premio PRODEL de Educación en Automática	EMPRESA: Alberto López PRODEL CEA: Fabio Gómez-Estern Coordinador del grupo de Educación en Automática	SOFTWARE PARA EL DESARROLLO DE PRÁCTICAS DE CREACIÓN DE MAPAS Y LOCALIZACIÓN VISUAL DE UN ROBOT MÓVIL	Luis Paya, Francisco Amoros, Arturo Gil, Lorenzo Fernandez y Oscar Reinoso	Universidad Miguel Hernández de Elche
2	MATHWORKS	Premio MATHWORKS-Arduino	EMPRESA: Sr. Angel Sierra MATHWORKS CEA: Fabio Gómez-Estern Coordinador del grupo de Educación en Automática	Diseño de una maqueta docente de bajo coste para telerrobótica	Adrián Peidró Vidal, Juan José Rodríguez Gil, José María Azorín Poveda y Oscar Reinoso García.	Universidad Miguel Hernández de Elche

Nº	Premio/Patrocinio	Descripción	Entregan el premio	Título trabajo	Nombre autores	Afilación
1	INFAIMON	1er. Premio CEABOT	EMPRESA: Toni Ruiz INFAIMON CEA: José Angel Castellanos Coordinador suplente del GT ROB	Gromep 2	José Antonio Granero Rodríguez, Adrián Benavent Plá y Misael Sandoval Salvatierra	UPV (Alcoi)
2	INFAIMON	2º Premio CEABOT	EMPRESA: Toni Ruiz INFAIMON CEA: José Angel Castellanos Coordinador suplente del GT ROB	RAIDER-ASROB	Javier Isabel Hernández	UC3M
3	INFAIMON	3º Premio CEABOT	EMPRESA: Toni Ruiz INFAIMON CEA: José Angel Castellanos Coordinador suplente del GT ROB	ROBZOMBIE	Arturo Recio y Carlos Veiga	UJI