

Tesis Doctorales dirigidas

1. Diseño óptimo multicriterio, asistido por computador, de sistemas lineales de control
Doctorando: Ricardo Marín Martín.
Presentada el 20 de Septiembre de 1984 en el E.T.S. Ingenieros Industriales de Vigo (Universidad de Santiago de Compostela).
2. Diseño de controladores autoajustables. Implantación de un nivel supervisor experto
Doctorando: Rafael Sanz Domínguez.
Presentada el 16 de Febrero de 1987 en la E.T.S. Ingenieros Industriales de Vigo (Universidad de Santiago de Compostela).
3. Aplicaciones de métodos de razonamiento aproximado en control y supervisión de procesos
Doctorando: Alfonso García Cerezo.
Presentada el 16 de Febrero de 1987 en la E.T.S. Ingenieros Industriales de Vigo (Universidad de Santiago de Compostela).
4. Metodología para la selección, gestión y planificación de sistemas de fabricación flexible
Doctorando: Enrique Ares Gómez.
Presentada el 6 de Noviembre de 1986 en la E.T.S. Ingenieros Industriales de Vigo (Universidad de Santiago de Compostela).
5. Contribuciones al análisis de sistemas eléctricos de potencia
Doctorando: José Cidras Pidre.
Presentada en Julio de 1987 en la E.T.S Ingenieros Industriales de Vigo (Universidad de Santiago de Compostela).
6. Clasificación y Análisis multicriterio. Aplicaciones
Doctorando: Antonio Vaamonde Liste.
Presentada el 21 de Julio de 1989 en la E.T.S. de Ingenieros Industriales de Vigo (Universidad de Santiago de Compostela).
7. Estimación de la posición y construcción de mapas para un robot móvil equipado con escáner láser radial
Doctorando: Javier González Jiménez. Universidad de Málaga.
Presentada en Junio de 1993 en la Universidad de Málaga.
8. Seguimiento automático de caminos en robots móviles
Doctorando: Jorge Martínez Rodríguez.
Presentada en Octubre de 1994 en la Universidad de Málaga.
9. Planificación de Trayectorias para Robots Móviles
Doctorando: Víctor F. Muñoz Martínez.
Presentada en Junio de 1995 en la Universidad de Málaga.
10. Sistema para Establecimiento de Correspondencias en Secuencias de Imágenes. Aplicaciones en Robótica Móvil
Doctorando: Joaquín Ferruz Melero.
Presentada en Febrero de 1997 en la Universidad de Sevilla.
11. Navegación de Robots Móviles Basada en Comportamientos.
Doctorando: Anthny Mandow.
Presentada en 1998 en la Universidad de Málaga.
12. Contribuciones al Modelado, Control y Análisis de Estabilidad de Sistemas Borrosos. Aplicaciones
Doctorando: Omar Sánchez Pérez.
Presentada en Marzo de 1999 en la Universidad de Sevilla.
13. Estabilidad del seguimiento de caminos de robots móviles
Doctorando: José Guillermo Heredia Benot.
Presentada en Junio de 1999 en la Universidad de Sevilla.

14. Contribuciones a la teleoperación de robots con retardos de comunicación
Doctorando: Jesús Manuel Gómez de Gabriel.
Presentada en Noviembre de 1999 en la Universidad de Málaga.
15. Análisis de estabilidad de sistemas borrosos multivariables. Aplicación al control reactivo de robots móviles
Doctorando: Federico Cuesta Rojo.
Presentada en Julio de 2000 en la Universidad de Sevilla.
Premio a la mejor Tesis Doctoral en Ingeniería en la Universidad de Sevilla.
16. Planificación de maniobras de sistemas robóticos no holónomos. Aplicación en robots móviles
Doctorando: Fernando Gómez Bravo.
Presentada en Julio de 2001 en la Universidad de Sevilla.
17. Detección y monitorización en entornos exteriores no estructurados empleando imágenes de infrarrojos
Doctorando: José Ramiro Martínez de Dios.
Presentada en Julio de 2001 en la Universidad de Sevilla.
18. Método basado en el Correlador Óptico de Vander Lugt para la identificación y exploración del subsuelo
Doctorando: José Antonio Rodríguez Manfredi.
Presentada en Julio de 2007 en la Universidad de Sevilla.
19. Cooperative perception techniques for multiple Unmanned Aerial Vehicles: Applications to the cooperative detection, localization and monitoring of forest fires.
Doctorando: Luis Merino Cabañas
Presentada el 23 de Noviembre de 2007 en la Universidad de Sevilla.
Premio ABB a la mejor Tesis Doctoral sobre Robótica en España.
20. Homography based techniques for unmanned aerial vehicle self-localization using monocular imagery.
Doctorando: Fernando Caballero Benítez
Presentada el 14 de Diciembre de 2007 en la Universidad de Sevilla.
Premio a la mejor Tesis Doctoral del Ayuntamiento de Sevilla.
21. Estimación de posición y control de vehículos autónomos a elevada velocidad
Doctorando: Ángel Rodríguez Castaño
Presentada en Enero de 2008 en la Universidad de Sevilla.
22. Market-based distributed task allocation methodologies applied to multi-robot exploration
Doctorando: Luis Antidio Viguria Jiménez
Presentada el 9 de Noviembre de 2009 en la Universidad de Sevilla
Premio CONET 2010 a la mejor Tesis Doctoral aplicada.
23. Methodology and Techniques for designing control systems of autonomous helicopters
Doctorando: Manuel Béjar Domínguez.
Presentada en Diciembre de 2009 en la Universidad de Sevilla.
24. Distributed architecture for the cooperation of multiple unmanned aerial systems in civil applications.
Doctorando: Iván Maza Alcañiz
Presentada en Abril de 2010 en la Universidad de Sevilla.
Premio CONET 2011 a la mejor Tesis Doctoral Aplicada. Premio a la mejor Tesis Doctoral de Tema Aeronáutico en la Universidad de Sevilla (2010).
25. Decentralized cooperation for active perception with multiple robots
Doctorando: Jesús Capitán Fernández
Presentada en Marzo de 2011 en la Universidad de Sevilla.