

## Parte A. DATOS PERSONALES

**Fecha del CVA** 26/10/2022

Nombre y apellidos	JOSEP TORNERO MONTSERRAT		
DNI/NIE/pasaporte		Edad	
Núm. identificación del investigador	Researcher ID	E-4836-2016	
	Código Orcid	0000-0003-1571-0251	

### A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad Politécnica de Valencia		
Dpto./Centro	Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática		
Dirección	Camino de Vera s/n, 46022 Valencia		
Teléfono		correo electrónico	jtornero@isa.upv.es
Categoría profesional	Catedrático de Universidad	Fecha inicio	1993
Espec. cód. UNESCO	1203.05, 3310.05, 3304.01		
Palabras clave	Robótica, Ingeniería de Control		

### A.2. Formación académica (título, institución, fecha)

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Ingeniero Industrial	Universidad Politécnica de Valencia	1979
Master in Systems and Control	Universidad de Manchester (UMIST), U.K.	1982
Doctor Ingeniero Industrial	Universidad Politécnica de Valencia	1985

### A.3. Indicadores generales de calidad de la producción científica (véanse instrucciones)

- Seis sexenios (tramos de investigación) reconocidos: desde 1980 hasta 2019
- Un sexenio de transferencia (Tramo de transferencia)
- Seis quinquenios (tramos docentes) reconocidos: desde 1982 hasta 2013
- 16 Tesis doctorales dirigidas: la primera en 1996 y la última el mes de abril de 2016
- Publicaciones en el SCI-JCR: Se listan algunas de las más recientes, con indicación del cuartil al cual perteneces y su índice de impacto.

## Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM

El Profesor Josep Tornero obtuvo las titulaciones de Ingeniero Industrial y Doctor Ingeniero Industrial por la Universidad Politécnica de Valencia en 1978 y 1985 respectivamente. Es "Master of Science in Systems and Control" por la Universidad de Manchester, título que obtuvo en 1982.

Ha realizado estancias en el extranjero de las cuales las más notorias son las correspondientes a los dos cursos académicos 1981/82 y 1982/83 en la Universidad de Manchester, Gran Bretaña; estancia de 1 año en 1990 en el "NASA Center for Intelligent Robotic Systems for Space Explorations (CIRSSE), Rensselaer Polytechnic Institute, New York, USA y 2 estancias de 1 año en el 1999 y 2016 en el Mechanical Engineering Department, University of California at Berkeley, USA.

Es profesor de universidad desde 1978 y desde 1993 Catedrático de Universidad, habiendo impartido docencia en varias universidades tanto españolas como extranjeras. Lidera un grupo de investigación en técnicas de control y regulación, simulación, planificación y programación de robots industriales y vehículos autoguiados. Además, está acreditado con 5 sexenios (30 años) de investigación, y con 6 quinquenios (30 años) de experiencia docente.

El Profesor Tornero ha realizado muchos proyectos de transferencia de tecnología a empresas tanto españolas como extranjeras con varias patentes internacionales. Ha recibido varios galardones siendo el más importante "Henry Ford Technology Award" como reconocimiento a las mejores y más brillantes innovaciones tecnológicas del sector de la automoción dentro de la multinacional Ford Motor Company en 2012.

Ha ostentado diversos cargos académicos y en concreto fue Secretario General y Vicerrector de Iniciativas y Planificación de la Universidad Politécnica de Valencia

Es desde 2003 Director del Instituto de Diseño para la Fabricación y Producción Automatizada de la Universidad Politécnica de Valencia y además desde 2005 también es el Director de la Asociación de Investigación en Diseño y Fabricación. Ambas estructuras de investigación ubicadas en Ciudad Politécnica de la Innovación de la Universidad Politécnica de Valencia.

## Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES *(ordenados por tipología)*

### C.1. Publicaciones

**2019 ASME J. of Manufacturing Science and Engineering Q1 (AUTOMATIC SURFACE CONDITIONING)** J. Ernesto Solanes; LUIS GRACIA; Pau Muñoz-Benavent; Jaime Valls Miro; Carlos Perez-Vidal; Josep Tornero. Robust Hybrid Position-Force Control for Robotic Surface Polishing in ASME Journal of Manufacturing Science and Engineering, 2019, 141 - 1, pp. 011013-1 - 011013-14. ASME, <https://doi.org/10.1115/1.4041836>, Impact Factor 2018: 2.616 Q2 (38/129, Percentil 70.930) Engineering, Mechanical --> Se usa el JCR 2018 (último disponible)

**2019 Interaction Studies Q2 (HUMAN-ROBOT COOPERATION FOR SURFACE CONDITIONING)** Luis Gracia, J. Ernesto Solanes, Pau Muñoz-Benavent, Jaime Valls Miro, Carlos Perez-Vidal and Josep Tornero, Human-robot collaboration for surface treatment tasks” in Human Robot Collaborative Intelligence: Theory and applications. Special issue of Interaction Studies, 20:1, pp. 148-184, John Benjamins, 2019, <https://doi.org/10.1075/is.18010.gra> (Impact Factor 2018: 1.150 Q2 (66/184) Linguistics) Se usa el JCR 2018 (último disponible)

A. Muñoz, X. Mahiques, J.E. Solanes, A. Martí, L. Gracia, J. Tornero, Mixed Reality-Based User Interface for Quality Control Inspection of Car Body Surfaces, ISSN 0278-6125, Journal of Manufacturing Systems, 2019, Vol. 53 Nº 1, pp. 75-92, DOI: 10.1016/j.jmsy.2019.08.004

Factor de impacto 3.642 en JCR del 2018 (el más reciente disponible), PRIMER CUARTIL (Q1) en las 3 categorías donde aparece listada. En concreto, 15/84 con percentil 82,14% en OPERATIONS RESEARCH & MANAGEMENT SCIENCE, 9/46 con Percentil 80,43% en ENGINEERING, INDUSTRIAL y 11/49 con Percentil 77,55% en ENGINEERING, MANUFACTURING.

Esta revista está publicada por la EDITORIAL ELSEVIER, líder mundial en la edición científica y técnica, lo que ha permitido una amplia difusión del artículo.

ENGINEERING, INDUSTRIAL – SCIE (9/46) 80,43%;

ENGINEERING, MANUFACTURING – SCIE (11/49) 77,55%;

OPERATIONS RESEARCH & MANAGEMENT SCIENCE – SCIE (15/84) 82,14%;

**2018 Mechatronics Q1 (AUTOMATIC SURFACE CONDITIONING)** Luis Gracia, J. Ernesto Solanes, Pau Muñoz-Benavent, Jaime Valls Miro, Carlos Perez-Vidal and Josep Tornero, Adaptive Sliding Mode Control for Robotic Surface Treatment Using Force Feedback, In International Journal of Mechatronics. Vol 52, 2018, Pag 102-118, ISSN 0957-4158, <https://doi.org/10.1016/j.mechatronics.2018.04.008>. (Impact Factor 2018: 2.978 Q1 (30/129, Percentil 77.132) Engineering, Mechanical) ENGINEERING, MECHANICAL - SCIE; Durante los ultimos 5 años el FI ha sido de 3.258

Ernesto Solanes; Luis Ignacio Gracia; Pau Muñoz-Benevent; Jaime Valls; Vicent Girbés; Josep Tornero Human-robot cooperation for robust surface treatment using non-conventional sliding mode control ISA Transactions 2018. 80, pp. 528-541. 2018. ISSN 0019-0578 DOI: 10.1016/j.isatra.2018.05.013 El artículo de la aportación fue publicado en la revista ISA Transactions, la cual está INDEXADA EN EL SCI-JCR y tuvo en el 2018 un factor de impacto de 4,343 en el JCR 2018, ocupando la posición 8 de 88 en la categoría ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY, correspondiendo a PRIMER CUARTIL (Q1) y percentil 91,48% en dicha categoría.

**2018 Robotics and Computer-Integrated Manufacturing Q1 (AUTOMATIC SURFACE CONDITIONING)** J. Ernesto Solanes, Luis Gracia, Pau Muñoz-Benavent, Alicia Esparza, Jaime Valls Miro and Josep Tornero, Adaptive robust control and admittance control

for contact-driven robotic surface conditioning, In Journal of Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 52, pp. 115 - 132. Elsevier Science, 2018, ISSN 0921-8890 <https://doi.org/10.1016/j.robot.2018.06.003> (Impact Factor 2018: 4.392 Q1 (14/106, Percentil 87.264) Computer Science, Interdisciplinary Applications)

P. Muñoz, L. Gracia , J.E. Solanes, A. Esparza, J. Tornero, Sliding Mode Control for Robust and Smooth Reference Tracking in Robot Visual Servoing, Journal of Robust and Nonlinear Control. Vol 28, 2018, pp 1728-1756, ISSN 1099-1239, DOI: 10.1002/rnc.3981 El artículo de la aportación fue publicado en la revista "International Journal of Robust and Nonlinear Control", la cual está INDEXADA EN EL SCI-JCR y tuvo un factor de impacto de 3,953 en el JCR 2018, ocupando la posición 6 de 254 en la categoría MATHEMATICS, APPLIED, correspondiendo a PRIMER CUARTIL (Q1) y percentil 97,64 en dicha categoría.

#### **2017 Robotics and Computer-Integrated Manufacturing Q1**

Jaime Molina, J. Ernesto Solanes, Laura Arnal, Josep Tornero

On the Detection of Defects on Specular Car Body Surfaces

Journal of Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, Vol 48, 2017, Pag 263-278, ISSN 0736-5845 DOI: 10.1016/j.rcim.2017.04.009. La revista referenciada Journal of Robotics and Computer-Integrated Manufacturing tuvo in Factor de Impacto en el 2017 de 3,464 siendo Q1 y estando en el puesto 5 de 26 en ROBOTICS.

La otra revista citada que se publicó ese mismo año en Journal of Manufacturing Systems con Factor de Impacto de 3,699 siendo Q1 y estando en el puesto 9 de 83 en OPERATIONS RESEARCH, MANAGEMENT SCIENCE

#### **(APORTACION 4) 2017 Intelligent Transportation Systems Q1**

(ADVANCED DRIVER ASSISTANCE SYSTEMS WITH HAPTIC AND AUDIOVISUAL FEEDBACK) V. Girbés, L. Armesto, J. Dols and J. Tornero An Active Safety System for Low-Speed Bus Braking Assistance IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems Vol 18, Nº 2, pp.377-387, ISSN 1524-90502017. DOI: 10.1109/TITS.2016.2573921 Según el ranking JCR del 2017 la revista IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems tiene un factor de Impacto del 4,051 y está en primer cuartil (Q1) en las 2 categorías en las que aparece, con un Percentil del 96,03% (puesto 5 de 126) en ENGINEERING-CIVIL, con un Percentil del 86,54% (puesto 35 de 260) en ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC y con un Percentil del 85,71% (puesto 5 de 35) en TRANSPORTATION SCIENCE & TECHNOLOGY, lo cual no es de extrañar por tratarse de un artículo multidisciplinar.

2016 Transactions on Haptics Q2 (ADVANCED DRIVER ASSISTANCE SYSTEMS WITH HAPTIC AND AUDIOVISUAL FEEDBACK) V. Girbés, L. Armesto, J. Dols and J. Tornero. Haptic Feedback to Assist Bus Drivers for Pedestrian Safety at Low Speed. IEEE Transactions on Haptics, 2016. DOI: 10.1109/TOH.2016.2531686 Según el ranking JCR del 2017 la revista IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems tiene un factor de Impacto del 4,051 y está en primer cuartil (Q1) en las 2 categorías en las que aparece, con un Percentil del 96,03% (puesto 5 de 126) en ENGINEERING-CIVIL, con un Percentil del 86,54% (puesto 35 de 260) en ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC y con un Percentil del 85,71% (puesto 5 de 35) en TRANSPORTATION SCIENCE & TECHNOLOGY, lo cual no es de extrañar por tratarse de un artículo multidisciplinar.

Robotics and Autonomous Systems Q2 (VISUAL SERVOING) Pau Muñoz-Benavent, J. Ernesto Solanes, Luis Gracia, Josep Tornero, PWM and PFM for Visual Servoing in Fully

**Decoupled Approaches, ISSN 0921-8890, Journal on Robotics and Autonomous Systems, 2015, Vol. 65 Nº 1, pp. 57-64, <https://doi.org/10.1016/j.robot.2014.11.011>, Impact Factor 2015: 1.618 Q2 (60/133, Percentil 55.263) Computer Science, Artificial Intelligence**

**M.C. Mora and J. Tornero,  
"Predictive and Multirate Sensor-Based Planning Under Uncertainty,"  
IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, vol. 16, no. 3, pp. 1493-1504, June 2015.  
DOI: 10.1109/TITS.2014.2366974  
ISSN: 1524-9050  
REF. PAPER 2015 ITS Q1.PDF  
8/126 en ENGINEERING, CIVIL – SCIE 93,65%  
39/257 ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC – SCIE 84,82%  
8/33 TRANSPORTATION SCIENCE & TECHNOLOGY - SCIE; 75,75%**

**Simulated and Real Sheet-of-Light 3D Object Scanning Using a-Si:H Thin Film PSD Arrays Javier Contreras, Josep Tornero, Isabel Ferreira, Rodrigo Martins, Luis Gomes and Elvira Fortunato SENSORS 2015, ISSN 1424-8220, 15, 29938–29949; doi:10.3390/s151229779**

**Según el ranking JCR del 2015 la revista SENSORS está en primer cuartil (Q1) con un Percentil 80,03% estando en el puesto 128 de 641 en Electrical and Electronic Engineering.**

**Sensors es una publicación open-acces del Multidisciplinary Digital Publishing Institute (MDPI), [www.mdpi.com/journal/sensors](http://www.mdpi.com/journal/sensors), una prestigiosa organización que ha ido cogiendo fuerza, manteniéndose como Q1 y situándose en el 2018 en el puesto 9 de 122 en INSTRUMENTATION con percentil del 92,62%**

**Josep Tornero; Leopoldo Armesto; Marta Covadonga Mora; Nicolás Montés; Álvaro Herráez; José Manuel Asensio. Detección de Defectos en Carrocerías de Vehículos Basado en Visión Artificial: Diseño e Implantación. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. 9, pp. 1-12. 2012. ISSN 1697-7912**

**Puesto 52 de 59 en AUTOMATION AND CONTROL SYSTEMS con índice de impacto 0.375**

**Francisco Javier Andres de la Esperanza; Luis Ignacio Gracia; Josep Tornero. Implementation and testing of a CAM postprocessor for an industrial redundant workcell with evaluation of several fuzzified Redundancy Resolution Schemes. ROBOTICS AND COMPUTER-INTEGRATED MANUFACTURING. 28, pp. 265-274. 2012. ISSN 0736-5845**

**En ROBOTICS está en el puesto 8 de 21 puestos con índice de impacto 1.230 (Q2)**

**En ENGINEERING, MANUFACTURING está en el puesto 17 de 39 puestos (Q2)**

**Francisco Javier Andres de la Esperanza; Luis Ignacio Gracia; Josep Tornero. CAM-Rob postprocessor based on a fuzzified redundancy resolution scheme. INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED MANUFACTURING TECHNOLOGY. 62, pp. 705-718. 2012. ISSN 0268-3768**

**Puesto 18 de 39 en ENGINEERING, MANUFACTURING (Q2) con factor de Impacto de 1.205.**

**Francisco Javier Andres de la Esperanza; Luis Ignacio Gracia; Josep Tornero. Calibration and Control of a Redundant Robotic Workcell for Milling Tasks. INT. JOURNAL OF COMPUTER INTEGRATED MANUFACTURING (IJCIM) 24, pp.561-573. 2011. ISSN 0951-192X**

**Puesto 13 de 37 en ENGINEERING, MANUFACTURING con índice de impacto 1.071 (Q2)**

**Puesto 27 de 77 en OPERATIONS RESEARCH & MANAGEMENT SCIENCE, con índice de impacto 1.071 (Q2)**



**Luis Ignacio Gracia; Josep Tornero. Characterization of zero tracking error references in the kinematic control of wheeled mobile robots. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS (RAS). 57, pp. 565-577. 2009. ISSN 0921-8890**

En ROBOTICS está en el puesto 7 de 16 puestos con índice de impacto 1.361 (Q2)

Puesto 23 de 59 en AUTOMATION AND CONTROL SYSTEMS con índice de impacto 1.361 (Q2)

**Luis Ignacio Gracia; Francisco Javier Andres de la Esperanza; Josep Tornero. Trajectory Tracking with a 6R Serial Industrial Robot with Ordinary and Non-ordinary Singularities. INTERNATIONAL JOURNAL OF CONTROL AUTOMATION AND SYSTEMS. 7, pp. 85 -96. 2009. ISSN 1598-6446**

Puesto 38 de 59 en AUTOMATION AND CONTROL SYSTEMS con índice de impacto 0.770

**Luis Ignacio Gracia; Josep Tornero. A Singularity Based-Approach to Improve Mobile Robot Motion Planning. INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS & AUTOMATION. 24, pp. 292 -301. 2009. ISSN 0826-8185**

Puesto 53 de 59 en AUTOMATION AND CONTROL SYSTEMS con índice de impacto 0.339

**Luis Ignacio Gracia; Josep Tornero. Kinematics Models and Isotropy Analysis of Wheeled Mobile Robots. ROBOTICA. 26, pp. 587 -599. 2008. ISSN 0263-5747**

Puesto 9 de 14 en ROBOTICS con índice de impacto 0.781

**Leopoldo Armesto; Josep Tornero; Markus Vincze. On multi-rate Fusion for Non-Linear Sampled-data Systems: Application to a 6D tracking System. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. pp. 706 -715. 2008. ISSN 0921-8890**

Puesto 8 de 14 en ROBOTICS con índice de impacto 1.214

Puesto 28 de 53 en AUTOMATION AND CONTROL SYSTEMS con índice de impacto 1.130

**Leopoldo Armesto Ángel; Gianluca Ippoliti; Sauro Longhi; Josep Tornero Montserrat. Probabilistic Self-Localization and Mapping: An Asynchronous Multirate Approach. IEEE ROBOTICS AND AUTOMATION MAGAZINE (RAM). pp. 77-88. 2008. ISSN 1070-9932**

Puesto 1 de 14 en ROBOTICS con índice de impacto 3.000 (Q1)

**Luis Ignacio Gracia; Josep Tornero. Optimal Trajectory Planning for Wheeled Mobile Robots Based on Kinematics Singularity. JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS. 53, pp. 145 -168. 2008. ISSN 0921-0296**

En ROBOTICS está en el puesto 11 de 14 puestos con índice de impacto 0.560

## C.2. Proyectos

1. Título: TÉCNICAS DE FABRICACIÓN AVANZADA Y CONTROL DE CALIDAD DE NUEVOS MATERIALES MULTIFUNCIONALES EN MOVILIDAD SOSTENIBLE

Referencia del proyecto: PROMETEOII/2014/044

Investigador principal: Josep Tornero Montserrat

Entidad financiadora: GENERALITAT VALENCIANA

Duración: 01/01/2014-31/12/2017

Financiación recibida: 100.400 euros

2. Título: SISTEMAS DE CONDUCCION SEGURA DE VEHICULOS DE TRANSPORTE DE PASAJEROS Y MATERIALES CON ASISTENCIA HAPTICA/AUDIOVISUAL E INTERFACES BIOMEDICAS

Referencia del proyecto: DPI2013-42302-R-AR

Investigador principal: Leopoldo Armesto Ángel; Josep Tornero Montserrat

Entidad financiadora: MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD

Duración: 01/01/2014-31/12/2016

Financiación recibida (en euros): 114.950 euros

3. Título: SISTEMAS AVANZADOS DE SEGURIDAD INTEGRAL EN AUTOBUSES-SAFEBUS

Referencia del proyecto: IPT-2011-1165-370000-AR

Investigador principal: Leopoldo Armesto Ángel

Entidad financiadora: MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD

Duración: 04/05/2011-31/12/2013

4. Título: GEMOVEL: PLATAFORMA DE GESTIÓN DE LA MOVILIDAD DEL VEHÍCULO ELÉCTRICO

Referencia del proyecto: TSI-020100-2010-1135

Investigador principal (nombre y apellidos): Juan Francisco Dols Ruiz

Entidad financiadora: MINISTERIO DE INDUSTRIA, ENERGIA Y TURISMO

Duración: 15/06/2010-15/06/2013

Financiación recibida (en euros): 201.595 euros

5. Título: DISEÑO DE UN VEHICULO DE INSPECCION SUBMARINA AUTONOMA PARA MISIONES OCEANOGRAFICAS Referencia del proyecto: DPI2009-14744-C03-01

Investigador principal (nombre y apellidos): Josep Tornero Montserrat

Entidad financiadora: MINISTERIO DE EDUCACION

Duración: 01/01/2010-31/05/2013

Financiación recibida (en euros): 67.760 euros

6. Título: INVESTIGACIONES EN DISEÑO PARA LA FABRICACION Y PRODUCCION AUTOMATIZADA Referencia del proyecto: PROMETEO/2009/063

Investigador principal (nombre y apellidos): Josep Tornero Montserrat

Entidad financiadora: GENERALITAT VALENCIANA

Duración: 01/01/2009-31/12/2013

Financiación recibida (en euros): 353.976 euros

7. Título: CONTROL DE CALIDAD DE PRODUCTOS MANUFACTURADOS MEDIANTE TECNICAS DE VISIÓN ARTIFICIAL Referencia del proyecto: IMPCND/2008/32

Investigador principal (nombre y apellidos): Josep Tornero Montserrat

Entidad financiadora: Generalitat Valenciana - IMPIVA

Duración: 01/01/2008-30/11/2008

Financiación recibida (en euros): 145.000 euros

8. Título: INTEGRACIÓN CAD/CAM/ROBÓTICA Y SU APLICACIÓN A LA FABRICACIÓN DE MOLDES Y PROTOTIPOS DE GRANDES DIMENSIONES (CAD-CAM-ROB)

Referencia del proyecto: IMPCVB/2007/10

Investigador principal (nombre y apellidos): Josep Tornero Montserrat

Entidad financiadora: Generalitat Valenciana - IMPIVA

Duración: 01/01/2007-30/11/2007

Financiación recibida (en euros): 78.000 euros

9. Título: GESTIÓN Y AUTOMATIZACIÓN DEL TRANSPORTE EN ALMACENES (GATA)

Referencia del proyecto: IMPCVB/2007/8

Investigador principal (nombre y apellidos): Josep Tornero Montserrat

Entidad financiadora: Generalitat Valenciana - IMPIVA

Duración: 01/01/2007-30/11/2007

Financiación recibida (en euros): 67.000 euros

10. Título: MEJORA DE LOS PROCESOS DE CONFORMADO POR INFUSIÓN DE RESINA MEDIANTE LA SIMULACIÓN Y EL CONTROL DEL LLENADO DE MOLDES (INFUCONTROL) Referencia del proyecto: DOCV. Núm. 5.432 / 19.01.2007

Investigador principal (nombre y apellidos): Josep Tornero Montserrat

Entidad financiadora: Generalitat Valenciana - IMPIVA

Duración: 05/07/2006-30/06/2008

Financiación recibida (en euros): 75.500 euros

Nombre del proyecto: AYUDA ESTANCIAS EN EMPRESAS GVA (AEST/2017/016)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Josep Tornero Montserrat

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es financiadora/s:

GENERALITAT VALENCIANA

Fecha de inicio: 01/01/2017 Duración: 3 años

Cuantía total: 20.000 €

Nombre del proyecto: VISION ARTIFICIAL Y ROBOTICA COLABORATIVA EN PULIDO DE SUPERFICIES EN LA INDUSTRIA (DPI2017-87656-C2-1-R-AR)

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Ignacio Gracia Calandin; Josep Tornero Montserrat  
Nº de investigadores/as: 6  
Entidad/es financiadora/s:  
AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION  
Fecha de inicio: 01/01/2018 Duración: 3 años  
Cuantía total: 82.401 €

Nombre del proyecto: AYUDA ESTANCIA EN EMPRESA FORD ESPAÑA S.A. "ROBOTICA INDUSTRIAL/COLABORATIVA EN EL PROCESO DE LIJADO/PULIDO DE CARROCERIAS DE AUTOMOVIL" (AEST/2019/010)  
Grado de contribución: Investigador/a  
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València  
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Josep Tornero Montserrat  
Nº de investigadores/as: 1  
Entidad/es financiadora/s:  
GENERALITAT VALENCIANA  
Fecha de inicio: 01/01/2019 Duración: 2 años  
Cuantía total: 40.000 €

### C.3. Contratos, méritos tecnológicos o de transferencia

"Best paper award", en "Industrial Simulation Conference 2005 (ISC-2005)", Berlín, 2005.

Finalista con Mención de Honor en los 7º Premios a las "Mejores Innovaciones Tecnológicas en Automoción" dentro del Salón Internacional del Automóvil celebrado en Barcelona en 2009.

"Henry Ford Technical Award (HFTA-2012)" Premio a la innovación tecnológica concedido por Ford Motor Company: <http://valencia-international.com/josep-tornero-henry-ford-prizewinner/>

### C.4. Patentes

*Denominación:* SYSTEM OF DETECTION OF FAULTS IN SURFACES BY MERGING OF IMAGES BY MEANS OF LIGHT SWEEPING

*Tipo de propiedad industrial:* Patente de invención

*Inventores:* JOSEP TORNERO; MARTA COVADONGA MORA; ALVARO HERRAEZ; NICOLAS MONTES

*Entidad titular:* Asociación de Investigación en Diseño y Fabricación (IDF)

*Número de patente:* WO2008125702

*Fecha:* 23/10/2008

<http://www.wipo.int/patentscope/search/en/WO2008125702>

*Denominación:* INSPECTION SYSTEM AND METHOD OF DEFECT DETECTION ON SPECULAR SURFACES

*Tipo de propiedad industrial:* Patente de invención

*Inventores:* MIGUEL ANGEL PRIOR; JOSE SIMON; ÁLVARO HERRÁEZ; JOSE MANUEL ASENSIO; JOSEP TORNERO; ANA VIRGINIA RUESCAS; LEOPOLDO ARMESTO

*Entidad titular:* Ford España S.A

*Número de patente:* WO2011144964

*Fecha:* 24/11/2011

<http://www.wipo.int/patentscope/search/en/detail.jsf?docId=WO2011144964&recNum=1&maxRec=&of fice=&prevFilter=&sortOption=&queryString=&tab=PCT+Biblio>

### C.5 Estancias

Estancia en "University of Manchester, Institute of Science and Technology", Gran Bretaña (2 cursos académicos completos 1981-82 y 1982-83 además de 2 meses en 1985)

Estancia en el “NASA-Center for Intelligent Robotic Systems for Space Explorations (CIRSSE)”, Troy, New York, EEUU, durante 1 año en 1990.

Estancia en “University of California at Berkeley”, CA, EEUU durante 1 año en 1999.

Estancia en “University of California at Berkeley”, CA, EEUU durante 6 años en 2005.

Estancia en “Wayne State University”, Detroit, Michigan, EEUU durante 6 años en 2019.