



TRIBUNALES GIROB CURSO 2025-2026

CONVOCATORIA: JUNIO 2026

TRIBUNAL 1 Grado en Informática Industrial y Robótica JUNIO 2026

PRESIDENTE BALBASTRE BETORET, PATRICIA

SECRETARIO BLANES CAMPOS, CARLOS

VOCAL MARTI GIMENO, PASQUAL;

ESTUDIANTE	TUTOR	TFG
Sanchis Juan, Saúl	Sánchez Salmerón, Antonio José	Título: Diseño, desarrollo y evaluación de técnicas de deep learning y visión artificial para el reconocimiento de expresiones faciales aplicadas a la monitorización del conductor.
Cortés Cabrera, Enrique	Fons Cors, Joan Josep	Sistema IoT para la monitorización y el análisis predictivo en equipos de elevación
Hernández Valero, Rosa María	Blanes Noguera, Juan Francisco	SUPERVISIÓN Y CONTROL DE UN ROBOT MÓVIL EN INTERIORES Y EXTERIORES
Fernández Ramírez, Alejandro	Rebollo Pedruelo, Miguel	Diseño de un agente inteligente con SPADE y LLM para análisis y explicación en lenguaje natural de logs de ciberseguridad

TRIBUNAL 2 Grado en Informática Industrial y Robótica JUNIO 2026

PRESIDENTE FONS CORS, JOAN JOSEP

SECRETARIO GUASQUE ORTEGA, ANA

VOCAL MARZAL CALATAYUD, ELISEO JORGE;

ESTUDIANTE	TUTOR	TFG
Alba Torres, Lucía	Balbastre Betoret, Patricia	Diseño e implementación del software de un CubeSat basado en arquitectura particionada: módulo de comunicaciones y control
Nieto Gil, Andrea	Balbastre Betoret, Patricia	Diseño e implementación del software de a bordo para un CubeSat basado en arquitectura particionada: módulo de adquisición de sensores y supervisión
Albert Ortí, Joan	Vendrell Vidal, Eduardo- Vallés Miquel, Marina	Desarrollo de un gemelo digital de un almacén automatizado con un panel de mando HMI.



CONVOCATORIA JULIO 2026

TRIBUNAL 1 Grado en Informática Industrial y Robótica JULIO 2026

PRESIDENTE SANCHEZ SALMERON, ANTONIO JOSE

SECRETARIO VALLES MIQUEL, MARINA

VOCAL PERLES IVARS, ANGEL FRANCISCO;

ESTUDIANTE	TUTOR	TFG
Selma Solans, Biel	Lemus Zúñiga, Lenin Guillermo	Diseño e implementación de un PLC basado en la placa de Arduino UNO R3 para fines didácticos.
Loeches Nogués, Francesc	Vendrell Vidal, Eduardo	Sistema automatizado de clasificación de piezas en procesos de corte láser
Espert Cornejo, Ángela	Ivorra Martínez, Eugenio	Control por Voz de Robots Cuadrúpedos mediante Modelos de Lenguaje: Aplicación al Unitree Go2
Gimenez Medina, Emilio	Pitarch Pérez, José Luis	Diseño y desarrollo de un sistema de control para una línea de envasado de productos farmacéuticos de distintos formatos
Comeche Mañes, Mario	Valera Fernández, Ángel	Diseño y programación de una célula robótica de clasificación de residuos mediante visión artificial

TRIBUNAL 2 Grado en Informática Industrial y Robótica JULIO 2026

PRESIDENTE MARTI CAMPOY, ANTONIO

SECRETARIO BANQUIERO GAROFALO, MARIANO MODESTO

VOCAL BLANC CLAVERO, SARA;

ESTUDIANTE	TUTOR	TFG
Albelda Barona, Gonzalo	Valera Fernández, Ángel	CONFIDENCIAL
Ruiz Roca, Diego	Fons Cors, Joan Josep	Implementación de una red de sensores de largo alcance desarrollado sobre un sistema embebido IP68 mediante el protocolo IEEE 802.11ah (Wi-Fi Halow)
Blázquez Santonja, Ana	Balbastre Betoret, Patricia	Sistema de control de un robot móvil para la exploración de entornos interiores mediante sensores de ultrasonidos
Hidalgo Aroca, Carla	Terrasa Barrena, Silvia María	Lectura y clasificación de señales neuronales mediante simulación computacional



TRIBUNAL 3 Grado en Informática Industrial y Robótica JULIO 2026

PRESIDENTE CUENCA GONZALEZ, MARIA LLANOS

SECRETARIO MARTI GIMENO, PASQUAL

VOCAL LORENTE GARCES, VICENTE JESUS;

ESTUDIANTE	TUTOR	TFG
Andrés Gómez, Alberto	Martínez Hinarejos, Carlos David	CONFIDENCIAL
Ballester Pirchmoser, Sebastián	Armesto Ángel, Leopoldo	Control de ur3e por ROS2 jazzy para la clasificación de productos por peso
Castro Clavijo, Mario	Rebollo Pedruelo, Miguel	Diseño de una arquitectura de agentes para la gestión de catástrofes basada en SPADE
Gandía Iglesias, Óscar	Bernabeu Soler, Enrique Jorge	Desarrollo y validación de un microcontrolador para el control de un motor síncrono aplicado a un Hyperloop

TRIBUNAL 4 Grado en Informática Industrial y Robótica JULIO 2026

PRESIDENTE GARCIA ALMUDEVER, CARMEN

SECRETARIO VALERA FERNANDEZ, ANGEL

VOCAL PITARCH PEREZ, JOSE LUIS;

ESTUDIANTE	TUTOR	TFG
Ros Canales, Nerea	Perles Ivars, Ángel Francisco	Propuesta y Validación de una metodología de Diseño de Software Asistida por Agentes de Inteligencia Artificial basada en la Arquitectura de Software y la Generación de Pruebas Unitarias
Carrizo Ruggeri, Lucas Emiliano	Sánchez Salmerón, Antonio José	Diseño, implementación y evaluación de un modelo sintético para la poda automática de Vid en Cordón Royat
Galan Aviles, Jose Luís	Armesto Ángel, Leopoldo	Desarrollo de una arquitectura basada en ROS2 para la navegación autónoma de un robot agrícola tipo straddle en viñedos
Utrillas González, Pablo	Blanes Campos, Carlos	Desarrollo de un manipulador móvil doméstico para la recogida autónoma de objetos



UNIVERSITAT
POLITÈCNICA
DE VALÈNCIA