UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE VALÈNCIA

# TRIBUNALES GIIROB 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-<br>Vallés Miquel, Marina | Desarrollo de un gemelo digital de un almacén automatizado con un panel de mando HMI. |

UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE VALÈNCIA

## 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 |

UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE VALÈNCIA

**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

## CONVOCATORIA: SEPTIEMBRE 2026

### TRIBUNAL 1 Grado en Informática Industrial y Robótica SEPTIEMBRE 2026

| | |
|---|---|
| **PRESIDENTE** | MOLERO PRIETO, XAVIER |
| **SECRETARIO** | TIRADO PELAEZ, PEDRO |
| **VOCAL** | |

| ESTUDIANTE | TUTOR | TFG |
|---|---|---|
| Muñoz García, Maria Dolores | Blanes Campos, Carlos | Diseño e integración de garra bioinspirada para la manipulación automatizada de bolsas big bag |
| Márquez Morales, Jorge | Ivorra Martínez, Eugenio | Sistema de teleoperación de un robot UR3 mediante visión artificial y seguimiento de la mano |
| Ubide Muñoz, Iker | Lemus Zúñiga, Lenin Guillermo | Diseño de una arquitectura modular para el desarrollo de un robot articular basado en microcontroladores |
| Aguilera Honorato, Tomás | Fons Cors, Joan Josep | Automatización Proceso de Apertura de Cajas |

### TRIBUNAL 2 Grado en Informática Industrial y Robótica J SEPTIEMBRE 2026

| | |
|---|---|
| **PRESIDENTE** | SANCHEZ SALMERON, ANTONIO JOSE |
| **SECRETARIO** | BLANES CAMPOS, CARLOS |
| **VOCAL** | TERRASA BARRENA, SILVIA MARIA; |

| ESTUDIANTE | TUTOR | TFG |
|---|---|---|
| Amorós Benlloch, Jaime Joaquín | Martínez Hinarejos, Carlos David | Integración de Módulos RIOM en Entorno de Simulación para Validación de Vehículos Ferroviarios. |
| Vidal Lima, José | Blanes Noguera, Juan Francisco | Diseño e implementación de un bootloader y herramienta de actualización de firmware vía USB para un sistema empotrado |
| Belda Martínez, Marcos | Blanes Noguera, Juan Francisco | MIREVA: Entorno inmersivo para aprendizaje e interacción con ROS 2 |
| Domínguez Correa, Óscar | Vendrell Vidal, Eduardo | Reconstrucción 3D en tiempo real del interior de un tren mediante visión artificial |

UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE VALÈNCIA

**TRIBUNAL 3 Grado en Informática Industrial y Robótica SEPTIEMBRE 2026**

| | |
|---|---|
| **PRESIDENTE** | ARMESTO ANGEL, LEOPOLDO |
| **SECRETARIO** | ROCHA GASO, MARIA ISABEL |
| **VOCAL** | LORENTE GARCES, VICENTE JESUS; |

| ESTUDIANTE | TUTOR | TFG |
|---|---|---|
| Navarro Cózar, Daniel | Vallés Miquel, Marina | Desarrollo de un sistema de verificación de ensamblaje mediante control de fuerza en robots colaborativos con ajuste paramétrico mediante interfaz de usuario |
| Squarcia Mateo, Carlo | Vendrell Vidal, Eduardo | Desarrollo de un sistema inteligente de manipulación robótica basado en visión artificial y aprendizaje profundo en entorno simulado |
| Toledo Cervera, Andrés | Vendrell Vidal, Eduardo | Diseño de la propuesta técnica de un manipulador móvil bibrazo reconfigurable para aplicaciones de investigación científica. |
| Pardo Pérez, Lucía | Lemus Zúñiga, Lenin Guillermo | Diseño e implementación de una pasarela IoT basada en ESP32 para la monitorización y control remoto de sistemas mediante Flutter y Node-RED |

**TRIBUNAL 4 Grado en Informática Industrial y Robótica SEPTIEMBRE 2026**

| | |
|---|---|
| **PRESIDENTE** | SEBASTIA TARIN, LAURA |
| **SECRETARIO** | BERNA ESCRICHE, CESAR |
| **VOCAL** | |

| ESTUDIANTE | TUTOR | TFG |
|---|---|---|
| Gómez Buleo, Álvaro | Vendrell Vidal, Eduardo | Célula robotizada para control de calidad mediante inspección visual |
| Hernández Minaya, Enric | Rebollo Pedruelo, Miguel | Desarrollo y completado de la implementación de AgentSpeak en Python integrada con agentes inteligentes SPADE |
| Mollá Eid-Macheh, José Nicolás | Martínez Hinarejos, Carlos David | Evaluación del rendimiento de modelos de clasificación de imágenes en tiempo real para toma de decisiones en robots móviles. |
| Piedrabuena García, David | Blanes Campos, Carlos | Control de dedos de robótica blanda pneunet con sistema hidráulico-neumático |

UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE VALÈNCIA

**TRIBUNAL 5 Grado en Informática Industrial y Robótica SEPTIEMBRE 2026**

| | |
|---|---|
| **PRESIDENTE** | SANCHEZ SIERRA, MANUEL |
| **SECRETARIO** | GUASQUE ORTEGA, ANA |
| **VOCAL** | GONZALEZ SORRIBES, ANTONIO; |

| ESTUDIANTE | TUTOR | TFG |
|---|---|---|
| Valcárcel Monzó, José Antonio | Martí Campoy, Antonio | Simulador de una tarjeta de adquisición de datos.Simulador d'una targeta d'adquisició de dades |
| Igual Campos, Héctor | Fons Cors, Joan Josep | Sistema de inspección por visión artificial para la verificación del montaje de cuadros eléctricos |
| Recuenco de Moya, Marcos | Fons Cors, Joan Josep | Diseño de una línea automatizada de manipulación y procesamiento de bandejas para la cría industrial de insectos |
| Francés Llimerá, Lourdes | Blanes Noguera, Juan Francisco | LARIC: Agente basado en lenguaje para la interacción y el control robótico |

**TRIBUNAL 6 Grado en Informática Industrial y Robótica SEPTIEMBRE 2026**

| | |
|---|---|
| **PRESIDENTE** | BALBASTRE BETORET, PATRICIA |
| **SECRETARIO** | SOLER BAYONA, JOSE VICENTE |
| **VOCAL** | GARRIGOS SIMON, FERNANDO JOSE; |

| ESTUDIANTE | TUTOR | TFG |
|---|---|---|
| Trujillo de Dios, Adrián | Valera Fernández, Ángel Díaz -Rodríguez, Miguel Ángel | Diseño e Implementación de una célula robotizada para el grabado personalizado de objetos y superficies mediante integración de sistemas de control industriales |
| Escudero García, Adrián | Sánchez Salmerón, Antonio José | Diseño e integración de un sistema SLAM para la navegación autónoma de drones en agricultura de precisión. |
| Benlloch Armijo, Miquel | Blanes Campos, Carlos- Martínez Hinarejos, Carlos David | Diseño y control inteligente mediante redes neuronales de un tentáculo infraactuado basado en robótica blanda. |
| Soler Sanchís, Carla | Armesto Ángel, Leopoldo | Automatización de la logística de medicamentos en un entorno hospitalario mediante simulación híbrida de navegación autónoma y manipulación robótica |

UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE VALÈNCIA

**TRIBUNAL 7 Grado en Informática Industrial y Robótica SEPTIEMBRE 2026**

| | | |
|---|---|---|
| | **PRESIDENTE** | VALIENTE GONZALEZ, JOSE MIGUEL |
| | **SECRETARIO** | PITARCH PEREZ, JOSE LUIS |
| | **VOCAL** | PEDRAZA AGUILERA, TATIANA; |

| **ESTUDIANTE** | **TUTOR** | **TFG** |
|---|---|---|
| Gradolí Montagud, Carles | Valera Fernández, Ángel | Desarrollo e implementación de una célula robotizada cartesiana flexible de cuatro ejes para automatización de procesos de inspección y despaletizado |
| Robert Valverde, Marco | Sánchez Salmerón, Antonio José | Evaluación Experimental de Arquitecturas de Visión Artificial para la Traducción del Alfabeto del Lenguaje de Signos Español. |
| Martín Peñalba, Gonzalo | Martínez Hinarejos, Carlos David | CONFIDENCIAL |