

Máster Universitario en Robótica y Automatización
Año Académico 2022/23)

Relación de estudiantes que han realizado el Trabajo Fin de Estudios (Año Académico 2022/23)

| TÍTULO | ESTUDIANTE | CALIFICACION | NOTA | TUTOR |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------|---------------|------|-------|
| "Path Planning for Robotic Manipulators via Reinforcement Learning and Inverse Kinematics" | 638890 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 0445 |
| "Redesign and implementation of the electronics for the neck joint and the head of the humanoid robot TEO". | 377658 | NOTABLE | 8,8 | 4307 |
| Algoritmo de Aprendizaje Kinestésico basado en Fast Marching Square para Manipulación en Entornos de Interior | 377724 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 0558 |
| Algoritmos de locomoción para el robot bípedo RH2 (TEO) | 377820 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 6798 |
| Algoritmos heurísticos para sistemas de gestión de energía en redes de distribución | 597860 | NOTABLE | 8,5 | 0217 |
| Análisis de distintos métodos de inteligencia artificial, para el reconocimiento y seguimiento de objetos en el simulador CARLA | 415536 | APROBADO | 5,0 | 0217 |
| Avances en navegación y manipulación del robot TIAGo orientado a la asistencia de personas con movilidad reducida | 358546 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 6035 |
| Control de estabilidad de un dron experimental para la evitación de obstáculos en vuelo mediante Lidar | 648410 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 7373 |
| Desarrollo de algoritmos para detección de anomalías en paneles solares en entornos de producción | 650576 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 5716 |
| Desarrollo y puesta en marcha de una línea de producción automatizada de salpicaderos. | 377829 | SOBRESALIENTE | 9,3 | 0758 |
| Design and Control of a Shape Memory Alloy Based Actuator for Artificial Muscles | 637308 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 6817 |
| Detección de elementos del entorno y mapeado 3D con un robot manipulador móvil utilizando algoritmos inteligentes. | 637259 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 0558 |
| Detección de fatiga muscular mediante sensores de electromiografía | 650648 | SOBRESALIENTE | 9,0 | 6817 |
| Detección y rectificación de placas de matrícula mediante redes neuronales convolucionales | 636324 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 0350 |
| Detección y representación de objetos en nubes de puntos mediante TANet y OpenDR | 670348 | SOBRESALIENTE | 9,0 | 0217 |
| Diseño e implementación de algoritmo de detección y clasificación de residuos basado en inteligencia artificial. | 671103 | SOBRESALIENTE | 9,0 | 8703 |
| Diseño e implementación de un modelo de fusión de segmentación semántica 2D-3D para nubes de puntos LiDAR | 358507 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 11547 |
| Diseño y desarrollo de la arquitectura de control de sistemas robotizados de rehabilitación y diagnóstico. | 639505 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 1962 |
| Feedback vibro-táctil en juegos de VR con guante háptico | 635257 | NOTABLE | 8,0 | 1962 |
| Free Space Detection Algorithm based on Occupancy Grid Maps for ADAS sensor validation | 633676 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 5716 |
| Generación de entornos de tráfico complejos en Carla para la conducción cooperativa, coordinada y autónoma | 636242 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 0350 |
| Generación de trayectorias para vehículos autónomos en entornos urbanos | 642861 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 0350 |
| Generación dinámica de ejercicios de estimulación cognitiva con un robot social | 344800 | NOTABLE | 8,0 | 5196 |
| Impacto del radar en detecciones de obstáculos en 3D para vehículos inteligentes | 644915 | SOBRESALIENTE | 9,5 | 5716 |
| Infraestructura Inteligente: sistema de detección de vehículos mediante LiDAR | 648076 | NOTABLE | 8,5 | 0350 |
| Integración de técnicas de cancelación de eco acústico en un robot social | 634790 | SOBRESALIENTE | 9,0 | 14109 |
| Mapeado, Localización y Segmentación Simultánea en entornos interiores para robots móviles. | 632960 | SOBRESALIENTE | 9,0 | 11349 |
| Modelado del efecto de la dopamina en el aprendizaje e inferencia de acciones de robots autónomos | 639046 | SOBRESALIENTE | 9,5 | 15034 |
| Offline 3D lane detection in highway scenarios using onboard image and lidar sensors | 377594 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 11547 |
| Planificación de trayectorias: estudio de la curvatura aplicando Fast Marching Cuadrado | 646117 | NOTABLE | 7,0 | 0445 |
| Predicción multimodal de trayectorias mediante modelos de Transformers en entornos de conducción | 377649 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 5716 |
| Reacondicionamiento y actualización de una tuneladora robotizada | 377752 | SOBRESALIENTE | 9,0 | 4307 |

Máster Universitario en Robótica y Automatización
Año Académico 2022/23)

Relación de estudiantes que han realizado el Trabajo Fin de Estudios (Año Académico 2022/23)

| TITULO | ESTUDIANTE | CALIFICACION | NOTA | TUTOR |
|-------------------------------------------------------------------------------------------|------------|---------------|------|-------|
| Rehabilitación del miembro superior mediante realimentación háptica | 670969 | NOTABLE | 8,0 | 1962 |
| Segmentación semántica en entornos estructurados | 646437 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 0350 |
| Sistema para el reconocimiento de actividades en peatones usando el toolkit OpenDR | 638933 | NOTABLE | 8,0 | 0217 |
| Support For Robot-Assisted Rehabilitation Therapies Using Nreal Augmented Reality Glasses | 595507 | SOBRESALIENTE | 10,0 | 6035 |
| TOTAL 36 | | | | |

*GDC: Datos obtenidos para el proceso de indicadores a fecha 15/11/2023

*Trabajos presentados y calificados