



Universidad de Vigo
Dpto. de Ingeniería de Sistemas y Automática

Tesis Doctoral

Supervisión, detección, diagnóstico y recuperación de fallos en robots móviles autónomos

Autor: Joaquín López Fernández
Director: Rafael Sanz Domínguez

A mis padres

Agradecimientos

Quiero expresar mi más sincero agradecimiento a todas aquellas personas que directa o indirectamente han intervenido en la investigación presentada en esta tesis.

En primer lugar a mi director Rafael Sanz Domínguez por su apoyo durante todo este tiempo, por sus consejos y por las valiosas revisiones. A la fundación Provigo así como a la Xunta de Galicia por financiar mis estancias en la Universidad de Carnegie Mellon donde se ha realizado parte de este trabajo.

A todos los compañeros del Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Universidad de Vigo por sus aportaciones y desinteresada cooperación.

Quisiera hacer un especial agradecimiento a toda la gente del laboratorio *Robot Learning Laboratory* de la *Universidad de Carnegie Mellon* por su ayuda y por el formidable trato recibido. En particular a Reid Simmons por sus valiosos consejos y el tiempo que me ha dedicado en nuestras reuniones. A Joseph O'sullivan, Sven Koenig, Greg Whelan y Greg Armstrong por su colaboración y paciencia.

