Prof. Carlos Balaguer

Carlos Balaguer received the M.Sc. degree in Electro-Mechanical Engineering and Ph.D. degree in Automation Engineering from the Polytechnic University of Madrid (UPM) in 1977 and 1983, where he was Associate Professor in 1986. Since 1996 he is Full Professor at University Carlos III of Madrid (UC3M) where he is the Coordinator of the RoboticsLab, research group in the field of Intelligence Robots with about 80 full-time researchers (http://roboticslab.uc3m.es).

In the UC3M he was the Director of PhD program in Mechatronics (1995-2003), the Director of the Department of Systems Engineering and Automation (2006-2007), and he is currently the Director of the Master degree in Connected Industry 4.0 (since 2018). He was also the vice-Rector for Research at UC3M (2007-2015).

In the national level he was the Coordinator of the Spanish Robotic Network (2005-2009) and Spanish representative in the European Robotic Platform (EUROP) in the period of 2006-2008. Currently he is the President of the Spanish Association of Automation (CEA) since 2018 and the Coordinator of the Madrid´s Robotics Digital Innovation Hub RoboCity2030 (2006-2023) that grouping 100+ PhD researchers in intelligent robots. He is also the President of the Madrid region Council of Science and Technology (since 2016), being Madrid the richest per capita Spanish region.

In the international level, he is member of the Board of Directors of the euRobotics (2015-2021), association of European robotics with 300+ affiliated organizations that negotiate with the European Commission the research frame programs in robotics. He was the President of the International Association for Automation and Robotics in Construction (IAARC) for the period 2001-2004. He organized several important scientific events, among them he was the General Chair of the International Symposium in Automation and Robotics in Construction (ISARC'1999), the General Chair of the IEEE-RAS Humanoids'2014 conference and the General Chair of the IEEE/RSJ IROS'2018, biggest worldwide scientific conference in the field of Intelligent Robotics with 4.500+ attendants.

His research has included, but not limited, intelligent robots, humanoid robotics, manipulation and locomotion control, grasping, path & task planning, assistive and service robots, rehabilitation and medical robots, robotics and automation in construction, human-robot interaction. He has published 200+ papers in journals and international conference proceedings, and several books in the field of robotics. He was also the Associate Editor of several international journals in robotics, IEEE Robotics and Automation Magazine (2001-2005), International Journal on Automation in Construction (since 2007), and Cognitive Computation and Systems (since 2018).

He has an important participation in the European Union R&D projects since FP4 to Horizon2020 frame programs. He participated in 24 EU projects related with intelligent robotics being the latest ones BADGER (coordinator 2016-2021) for autonomous underground drilling robot, STAMS (2015-2018) for robotic inspection of flooded shafts, RoboSpect (2013-2017) for robotic inspection of tunnels, I3CON (2006-2010) for building automation, Robot@CWE (2006-2009) for humanoid robots applications.

He received several awards, among them for the best book in Robotics by McGraw-Hill (1988); best paper of the ISARC'2003 in Eindhoven (The Netherlands); IMSERSO´s Award 2004 for assistive robots´ research; the Industrial Robot journal Innovation Award of the CLAWAR'2005 in London (UK); Tucker-Hasegawa Award 2006 in Tokyo (Japan) for a major contribution in the field of Robotics & Automation in Construction, and FUE´s Award 2014 for AIRBUS-UC3M Joint R&D Center.

Curriculum Vitae

Nombre: M. DOLORES BLANCO ROJAS

Fecha: 25/02/2020

Apellidos: Blanco Rojas Nombre: Maria Dolores

Situación profesional actual

Organismo: Universidad Carlos III de Madrid
Facultad, Escuela o Instituto: Escuela Politécnica Superior
Depto./Secc./Unidad estr.: Dpto de Ingeniería de Sistemas y Automática
Dirección postal: c/Butarque, 15 - Leganés 28911 - Madrid
Correo electrónico: dblanco@ing.uc3m.es

Categoría profesional: Prof.Titular de Universidad Fecha de inicio: 1/03/2006
Dedicación A tiempo completo

Líneas de investigación

Dispositivos Robóticos para Rehabilitación
Planificación de Trayectorias y Sistemas de Navegación basados en sensores para Manipuladores Móviles
Control Coordinado de Manipuladores Móviles.
Sistemas de Control
Manipulación Remota para instalaciones de Fusión

Formación Académica

Titulación Superior	Centro	Fecha
Lcda. Ciencias Físicas (Electrónica)	Universidad Complutense de Madrid	Septiembre de 1992

Doctorado	Centro	Fecha
Doctorado en CC. Físicas (Doctorado en Mecatrónica)	Universidad Carlos III de Madrid	3-Julio-2002

Idiomas (R = regular, B = bien, C = correctamente)

Idioma	Habla	Lee	Escribe
Inglés	B	C	B
Francés	B	C	B

Actividades anteriores de carácter científico profesional

Puesto	Institución	Fechas
Becaria F.P.I. del M.E.C.	Universidad Carlos III	1/01/1996 al 1/03/1999
Prof. Ayudante Esc. Universitaria	Universidad Carlos III	1/03/1999 al 2/04/2001
Prof. Ayudante Universidad 1er Periodo	Universidad Carlos III	3/04/2001 al 1/08/2002
Prof. Ayudante Doctor	Universidad Carlos III	2/08/2002 -28/02/2006

Proyectos de I+D como investigador principal

1.
Proyecto: **Exoesqueleto para Diagnóstico y Asistencia en Tareas de Manipulación** (DPI2016-75346-R)
Duración: 30/12/2016 a 29/12/2019
Entidad Financiadora: MINISTERIO DE ECONOMIA, INDUSTRIA Y COMPETITIVIDAD
Investigador responsable: Dolores Blanco

2.
Proyecto: **Proyecto Músculos artificiales**
Duración: 05/05/2016 a 31/12/2017
Entidad Financiadora: ARQUIMEA INGENIERÍA, S.L.
Investigador responsable: Dolores Blanco

3.
Proyecto: **Especificación Técnica de un curso de Conocimientos Básicos de Programación de MHCN.**
Duración: 29/04/2016 a 29/07/2016
Entidad Financiadora: AIRBUS
Investigador responsable: Dolores Blanco

4.
Proyecto: **Especificación técnica para desarrollo de programa formativo para programación de MHCN.**
Duración: 15/01/2016 a 30/03/2016
Entidad Financiadora: AIRBUS
Investigador responsable: Dolores Blanco y Alberto Jardón

5.
Proyecto: **Coplanaridad cabezal-detector.**
Duración: 10/04/2015 a 09/07/2015
Entidad Financiadora: SIEMENS, S.A
Investigador responsable: Dolores Blanco

6.
Proyecto: **"Estudio de algoritmos de control antibalanceo en un entorno de realidad virtual para un puente grúa del Laboratorio de Manipulación Remota de Technofusión".**
Proyecto Propio Universidad Carlos III de Madrid
Duración: 01/09/2009 a 01/03/2010
Investigador responsable: Dolores Blanco

Participación en Proyectos de I+D financiados en Convocatorias públicas.

1.
Proyecto: **"Robot Multifuncional Auto-Portable dotado de Movilidad en Entornos Complejos (ROMA)".** MEC, Plan Nacional I+D (ref TAP95-0088)
Duración: 1996 -1999Investigador responsable: Carlos Balaguer

2.
Proyecto: **Sistema de Percepción y Modelado del entorno para vehículos autónomos en entornos exteriores.** MEC, Plan Nacional I+D (ref TAP97-0296)
Duración: 1997-2000 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

3.
Proyecto: **Manipulador Móvil Autónomo para Desarrollo de Operaciones en Entornos Difíciles (MANFRED).** Ministerio de Educación y Cultura, Plan Nacional I+D+I (2000-2003)
Duración: 2000- 2003Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

4.
Proyecto: **"Rh-cero: Robot humanoide autónomo e inteligente para aplicaciones en los sectores industrial y de servicios".** MEC, Plan Nacional I+D+I (2002-2005)
Duración: 2002-2005 Investigador responsable: Carlos Balaguer

5.
Proyecto: **Robot de Servicio Antropomórfico, Fiable y Seguro para operar en Entornos Humanos.** Ministerio de Ciencia y Tecnología DPI2003-01170
Duración: 1 año, 2004 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

6.
Proyecto: **"Integración de la planificación y control de interacciones basada en sensores para manipuladores móviles avanzados".** M.E.yC. DPI2004-00594
Duración: 2004 -2007Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

7.
Proyecto**: "Robots de Servicios para la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos en áreas metropolitanas (ROBOCITY2030)".** COMUNIDAD DE MADRID
Duración: 2006 -2010Investigador responsable: Carlos Balaguer

8.
Proyecto**: "HANDLE: Developmental pathway towards autonomy and dexterity in robot in-hand manipulation".** COMISION EUROPEA
Duración: 2009 -2013 Investigador responsable: Mohamed Abderrahim

9.
Proyecto**: "Planificación coherente de trayectorias y adaptación evolutiva de tareas en manipuladores móviles".** Ministerio de Ciencia y Tecnología
Duración: 2007 -2010 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

10.
Proyecto**: "Desarrollo del Programa de Actividades I+D Multidisciplinares de la Instalación Científico-Técnica Singular del Centro de Tecnologías para la Fusión".** Comunidad de Madrid
Duración: 2010 -2014 Investigador responsable: Luis García Gonzalo

---

11.
Proyecto**: "Dispositivos Híbridos Neuroprotésicos y Neurorobóticos para compensación funcional y rehabilitación (HYPER)". CONSOLIDER-INGENIO2010** Ministerio de Ciencia e Innovación.
Duración: 01/01/2010 - 16/12/2015 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente
Coordinador: José Luis Pons (CSIC)

12.
Proyecto**: "Técnicas de aprendizaje y planificación diestra para manipuladores moviles".** Ministerio de Ciencia e Innovación
Duración: 01/01/2011 -31/12/2014
Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

13.
Proyecto**: "STAMAS: SMAs in Space. Artificial Muscles and other robotic applications".** COMISION EUROPEA
Duración: 2013 -2015
Investigador responsable: Luis Moreno

14.
Proyecto**: "Desarrollo de exoesqueletos robóticos para la rehabilitación de miembro superior".** Ministerio de Economía y Competitividad
Duración: 01/01/2014 -30/06/2018
Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

15.
Proyecto**: "RoboCity2030-DIH-CM. Madrid Robotics Digital Innovation Hub.".**
CAM. CONSEJERÍA DE EDUCACIÓN E INVESTIGACION
Duración: 01/01/2019 -31/12/2020
Investigador responsable: Carlos Balaguer

16.
Proyecto**: "LABYRINTH: Unmanned Traffic Management 3D Path Planning Technologies for Drone Swarm to Enhancned Safety and Security in Transport".**
COMISION EUROPEA. Programa Horizon2020
Duración: 2020 -2023
Investigador responsable: Luis Moreno

Participación en contratos de I+D con Empresas y/o Administraciones

1.
Proyecto: Cátedra Peugeot para fomento de la Investigación en el Área de Ingeniería de Sistemas y Automática. Peugeot Citroën Automóviles S.A
Duración:1998- 2003 Investigador responsable: Miguel Ángel Salichs

2.
Proyecto: Acuerdo Marco para el desarrollo de proyectos científico-técnicos conjuntos. Recreativos Franco S.A.
Duración: 1998 – 2002 Investigador responsable: Carlos Balaguer

3.
Proyecto: Asesoramiento para el proyecto "Boom Enhanced Visual System (BEVS)". INDRA Sistemas, S.A.
Duración: 12 meses (2004) Investigador responsable: Luis E. Moreno

4.
Proyecto: Estudio Técnico para el desarrollo de un Dust Wiper para el proyecto Mars Science Laboratory – REMS. EADS Astrium CRISA.
Duración: 4 meses (2005-2006) Investigador responsable: Luis E. Moreno

5.
Proyecto: Robots Autónomos y Cooperantes (ROBAUCO). Fundación CARTIF y Fundación TEKNIKER.
Duración: 2007-2010 Investigador responsable: Luis E. Moreno

6.
Proyecto: Cátedra ARQUIMEDES. Arquimea Ingeniería S.L
Duración:2009- 2013 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

7.
Proyecto: Estudio sobre el procedimiento de caracterización antiestática de productos ergonómicos. 3M ESPAÑA, S.A
Duración: (3 meses) 2009 Investigador responsable: Luis Moreno

8.
Proyecto: SEDUCE: Sistemas para la Detección de Explosivos en Infraestructuras y Centros Públicos. METRO DE MADRID S.A
Duración:2008- 2011 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

9.
Proyecto: Nuevo precinto electrónico con supervisión remota vía satélite (proyecto eSEAL). EXPACE ON BOARD SYSTEMS, S.L.
Duración: 01/02/2010 a 30/06/2011 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

10.
Proyecto: Tecnologías para el combate integral contra incendios forestales y para la conservación de nuestros bosques - PROMETEO. EXPACE ON BOARD SYSTEMS, S.L.
Duración: 14/10/2010 a 29/05/2014 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

---

11.
Proyecto: SMAVida. ARQUIMEA INGENIERIA, S.L.
Duración: 01/09/2014 a 31/08/2015 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

---

12.
Proyecto: Estimador de Estados. EXPACE ON BOARD SYSTEMS, S.L.
Duración: 20/10/2014 a 19/10/2015 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

---

13.
Proyecto: Especificación técnica para desarrollo de programa formativo para programación y control de Robots – AIRBUS OPERATIONS, S.L.
Duración: 28/11/2014 a 27/01/2015 Investigador responsable: Alberto Jardón Huete

---

14.
Proyecto: TECHNOFUSION(II)-CM. Desarrollo del Programa de actividades de I+D multidisciplinares del Centro de Tecnologías para la Fusión (TechnoFusión).
CAM-CONSEJERIA EDUCACION DIR. GRAL. UNIVERSIDADES E INVESTIGACION
Duración: 01/10/2014 a 30/09/2018
Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

15.
Proyecto: Investigación para la mejora competitiva del ciclo de perforación y voladura en minería y obras subterráneas, mediante la concepción de nuevas técnicas de ingeniería, explosivos, prototipos y herramientas avanzadas. (TUÑEL)
EXPACE ON BOARD SYSTEMS, S.L.
Duración: 28/07/2015 a 31/12/2019
Investigador responsable: Miguel Ángel Monge Alcázar

16.
Proyecto: Especificación Técnica curso robótica avanzada para ingenieros de proceso y soporte a taller, Robotics Training 2016
– AIRBUS OPERATIONS, S.L.
Duración: 18/04/2016 a 29/07/2016 Investigador responsable: Alberto Jardón Huete

---

17.
Proyecto: Especificación técnica para desarrollo de programa formativo para programación y control de Robots – AIRBUS OPERATIONS, S.L.
Duración: 29/04/2016 a 29/07/2016
Investigador responsable: Concepción A. Monje Micharet

18.
Proyecto: Mecanismos Robóticos con Tecnologías SMA.
TECNOLOGÍAS ROBÓTICAS APLICADAS A LA SALUD, SLU – TERAS
Duración: 20/12/2018 a 19/12/2021
Investigador Responsable: Luis E. Moreno Lorente

19.
Proyecto: Sistema de exoesqueleto desacoplado para carga y descarga de equipaje aeroportuario.
GESNAER CONSULTING S.L.N.E.
Duración: 01/10/2019 a 30/06/2021
Investigador Responsable: Luis Moreno y Dorin-Sabin Copaci

Publicaciones o Documentos Científico-Técnicos

Capítulos de libro

1.
S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco. Advances in Robot Navigation . Chapter: Exploration and Mapping Using the VFM Motion Planner. http://www.intechopen.com/download/pdf/pdfs_id/16164. pp.81-98. ISBN: 978-953-307-346. I-Tech Education and Publishing. Viena. Austria. 2011.

2.
M.L.Muñoz; L.Moreno; D.Blanco; S.Garrido. Robot Localization and Map Building. Chapter: Global Localization based on a Rejection Differential Evolution Filter. pp.5-32. ISBN: 978-953-7619-X. I-Tech Education and Publishing. Viena. Austria. 2009.

3.
S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco. Mobile Robots. New Research.. Chapter: FM2: A REAL-TIME FAST MARCHING SENSOR-BASED MOTION PLANNER. pp.1-33. ISBN: 978-1-60456-651. Nova Science Publishers. 2008.

4.
L.Moreno; S.Garrido; D.Blanco. Frontiers in Evolutionary Robotics. Chapter: An Evolutionary MAP Filter for Mobile Robot Global Localization. pp.197-208. ISBN: 978-3-902613-19. I-Tech Education and Publishing. Viena. Austria. 2008

5.
- S.Garrido; D.Blanco; L.Moreno; M.Abderrahim. Mobile Robotics; Perception & Navigation. Capítulo: Sensor-based Global Planning for Mobile Manipulators Navigation using Voronoi Diagram and Fast Marching. pp.0-0. ISBN: 3-86611-283-1. Advanced Robotic Systems International & Pro Verlag. 2006.

6.
C.Castejon; D.Blanco; B.L.Boada; L.Moreno. Innovations in Robot Mobility and Control. Capítulo: Voronoi-based outdoor traversable region modelling (pp.201-250). ISBN: 3-540-26892-8. Springer-Verlag. 2005.

7.
B.L.Boada; D.Blanco; C.Castejon; L.Moreno. Control and Learning in Robotic Systems. Capítulo: Voronoi-based Map learning and Understanding in Robotic Problems (pp.205-242). ISBN: 1-59454-356-9. Edited by Frank Columbus, Nova Science Publishers, Inc., New York. 2005.

Revistas (indexadas JCR)

1. D-S. Copaci, D. Blanco, A. Martin-Clemente and L. Moreno. "Flexible SMA Actuators for Soft Robotics: Modeling and Control". International Journal of Advanced Robotic Systems. https://doi.org/10.1177/1729881419886747. (Q4, Robotics en 2018)

2. D-S. Copaci, F. Martín, L. Moreno and D. Blanco. "SMA based elbow exoskeleton for rehabilitation therapy and patient evaluation". IEEE Access. (ISSN: 2169-3536), doi: 10.1109/ACCESS.2019.2902939. 2019. (Q1, Engineering, Electrical &Electronics en 2018).

3. A. Villoslada, C. Rivera, N. Escudero, F. Martín, D. Blanco, L. Moreno. “Hand Exo-Muscular System for assisting astronauts during Extravehicular Activities for Soft Robotics”. Soft Robotics (ISSN: 2169-5172) Soft Robot. 2019 Feb; 6(1):21-37. doi: 10.1089/soro.2018.0020. Epub 2018 Nov 20. (Q1, Robotics en 2018)

4. D-S. Copaci, D. Serrano, L. Moreno and D. Blanco. "A High-Level Control Algorithm Based on sEMG Signalling for an Elbow Joint SMA Exoskeleton”. Sensors (Special Issue Assistance Robotics and Biosensors) (ISSN: 1424-8220), Sensors (Basel). 2018 Aug 2; 18(8). pii: E2522. doi: 10.3390/s18082522. (Q1, Instruments & Instrumentation, en 2018).

5. D-S. Copaci, E. Cano, L. Moreno, and D. Blanco, "New Design of a Soft Robotics Wearable Elbow Exoskeleton Based on Shape Memory Alloy Wire Actuators," Applied Bionics and Biomechanics, vol. 2017, Article ID 1605101, 11 pages, 2017. doi:10.1155/2017/1605101. (Q3, Robotics)

6. A. Flores-Caballero, D-S. Copaci, A. Villoslada, D. Blanco, L. Moreno. Sistema Avanzado de Protipado Rápido para Control en la Educación en Ingeniería para grupos Multidisciplinares. Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial 13 (2016) 350–362. (Q4)

7. Martín F., Moreno, L.; Garrido S. and Blanco, D. Kullback-Leibler Divergence-Based Differential Evolution Markov Chain Filter for Global Localization of Mobile Robots. Sensors 2015, 15, 23431-23458; (doi:10.3390/s150923431) (Q1, Instruments&Instrumentation).

8. Villoslada, A., Flores, A., Copaci, D., Blanco, D., and Moreno, L. High-displacement flexible Shape Memory Alloy actuator for soft wearable robots. Robotics and Autonomous Systems (2014) (Q2)

9. Flores; D-S. COPACI; D. Blanco; L. Moreno; J. Herran; I. Fernández; E.Ochoteco; G. Cabanero; H. Grande. Innovative Pressure Sensor Platform and Its Integration with an End-User Application. Sensors. 14/6, pp. 10273 - 10291. (Suiza): 06/2014. ISSN 1424-8220. (Q1)

10. F. Martín; L. Moreno; M.L. Muñoz; D. Blanco. Initial population size estimation for a Differential Evolution-based global localization filter. International Journal of Robotics and Automation, 29/3, pp. 245 - 258. (Canadá): 07/2014. ISSN 0826-8185. (Q4)

11. F. Martín; L. Moreno; D. Blanco; M.L. Muñoz. “Kullback-Leibler Divergence-based Global Localization for Mobile Robots. Robotics and Autonomous Systems. Vol. 62. No. 2, pp. 120-130. 2014. (Q2)

12. S.Garrido; M.Malfaz; D.Blanco. Application of the fast marching method for outdoor motion planning in robotics. Robotics and Autonomous Systems. [online] http://dx.doi.org/10.1016/j.robot.2012.10.012 . Vol. 61. No. 2. pp.106-114. 2013. (Q3)

13. F.Martín; L.Moreno; S.Garrido; D.Blanco. High-Accuracy Global Localization Filter for Three-Dimensional Environments [online]. Robotica. http://dx.doi.org/10.1017/S0263574711000701. Vol. 30. No. 3. pp.363-378. 2012. (Q3)

14. S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco; P.Jurewicz. Path Planning for Mobile Robot Navigation using Voronoi Diagram and Fast Marching . International Journal of Robotics and Automation. Vol. 2. No. 1. pp.1-28. 2011. (Q4)

15. S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco; F.Martín. Robotic Motion using Harmonic Functions and Finite Elements. Journal of Intelligent and Robotic Systems. DOI: 10.1007/s10846-009-9381-3. Vol. 0. No. . pp.1-17. 2010. (Q3)

16. D.Blanco; L.Moreno. TechnoFusión, a relevant facility for fusion technologies: The remote handling area. Fusion Engineering and Design. Vol. 85. No. . pp.1659-1663. 2010. (Q1)

17. C.Castejon; D.Blanco; L.Moreno. Friendly interface to learn stereovision theory. Computer Application in Engineering Education (ISSN: 1061-3773). Vol. 17. No. 2. pp.180-186. 2009. (Q4)

18. S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco. Exploration and Mapping using VFM Motion Planner. IEEE Trans. on Instrumentation and Measurement (ISSN: 0018-9456). Vol. 58. No. 8. pp.2880-2892. 2009. (Q2)

19. L.Moreno; S.Garrido; D.Blanco. Differential Evolution solution to the SLAM problem. Robotics and Autonomous Systems. (ISSN 0921-8890).. Vol. 57. No. 4. pp.441-450. 2009. (Q2)

20. S.Garrido; L.Moreno; M.Abderrahim; D.Blanco. FM2: A REAL-TIME SENSOR-BASED FEEDBACK CONTROLLER FOR MOBILE ROBOTS. International Journal of Robotics and Automation. Vol. 24. No. 1. pp.3169-3192. 2009. (Q4)

21. S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco. Exploration of 2D and 3D Environments using Voronoi Transform and Fast Marching Method. . JOURNAL OF INTELLIGENT AND ROBOTIC SYSTEMS. DOI:10.1007/s10846-008-9293-7. Vol. 55. No. 1. pp.55-86. 2009.

22. C.Castejon; D.Blanco; L.Moreno. Compact modeling technique for outdoor navigation. IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics-Part A (ISSN: 1083-4427). Vol. 38. No. 1. pp.9-24. 2008. (Q2)

23. S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco. Exploration of a Cluttered Environment using Voronoi Transform and Fast Marching Method. Robotics and Autonomous Systems(ISSN: 0921-8890) Vol. 56. No. 12. pp.1069-1081. 2008. (Q3)

24. S.Garrido; L.Moreno; D.Blanco; M.L.Muñoz. Sensor-based global planning for mobile robot navigation. Robotica (ISSN 0263-5747). Vol. 25. No. 2. pp.189-199. 2007.

25. C.Castejon; D.Blanco; B.L.Boada. Traversable Region Modeling for Outdor Navigation. Journal of Intelligent and Robotic Systems (ISSN: 0921-0296). Vol. 0. No. pp.1-42. 2005.

26. B.L.Boada; D.Blanco; L.Moreno. Symbolic Place Recognition in Voronoi-based maps by Using Hidden Markov Models. Journal of Intelligent and Robotic Systems. Vol. 39. pp.173-197. 2004.

Revistas (NO indexadas JCR)

1. D-S. Copaci, D. Blanco and L. Moreno. "Flexible Shape-Memory Alloy-Based Actuator: Mechanical Design Optimization According to Application". Actuators, vol. 8(3). 2019. (Special Issue Actuators Based on Shape Memory Alloys). DOI: 10.3390/act8030063.

2. D-S. Copaci, L. Moreno and D. Blanco. “Two-stage shape memory alloy identification based on Hammerstein-Wiener model”. Frontiers in Robotics and AI, section Soft Robotics. Vol. 6, pp. 83, DOI: 10.3389/frobt.2019.00083. 2019

3. C. González-Uzcátegui and D. Blanco. “A memetic differential evolution algorithm for the inverse kinematics problem of robot manipulators“.Int. J. of Mechatronics and Automation 2013 - Vol. 3, No.2 pp. 118 – 131. (NO JCR).

4. L.Moreno; S.Garrido; D.Blanco. Mobile Robot Global Localization using an Evolutionary MAP Filter. Journal of Global Optimization (ISSN: 0925-5001 (Print) 1573-2916 (Online)) . Vol. 37. No. 3. pp.381-403. 2007. (NO JCR)

5. L.Moreno; S.Garrido; D.Blanco. Mobile Robot Global Localization using an Evolutionary MAP Filter. Journal of Global Optimization, ISSN: 0925-5001 (Paper) 1573-2916 (Online) . Vol. 0. No. . pp.1-23. 2006. (NO JCR)

6. D.Blanco; S.Kadhim; C.Castejon; B.L.Boada; L.Moreno. MANFRED: Robot antropomórfico de servicio fiable y seguro para operar en entornos humanos . Revista Iberoamericana de Ingeniería Mecánica (ISSN : 1137-2729). Vol. 9. No. 3. pp.33-48. 2005. (NO JCR)

7. C.Castejon; D.Blanco; B.L.Boada; L.Moreno. Desarrollo de un sistema de percepción de una plataforma móvil para entornos exteriores. Revista Iberoamerica de Ingeniería Mecánica (ISSN : 1137-2729). Vol. 8. No. 3. pp.3-23. 2004. (NO JCR)

<u>Contribuciones a Congresos</u>: Un total de más de 45 publicaciones en Congresos Nacionales e Internacionales de reconocido prestigio (ICRA, ICAR, IROS, …) en los últimos 10 años.

Tesis Doctorales Dirigidas

1.
S.Kadhim. Methodology for the Development of an Autonomous Mobile Manipulator with Anthropometric Characteristics. Supervisors: L.Moreno; D.Blanco. Sobresaliente "Cum Laudem". 2011.

2.
Alejandro Iván Martín Clemente. "Modelado y Control de Sistemas no Lineales de tipo SMA". Supervisors: L. Moreno; D. Blanco. 2014.

3.
Carla González Uzcátegui. "A Memetic Approach to the Inverse Kinematics Problem for Robotics Applications". Supervisors: D. Blanco. 2015.

4.
Antonio Flores Caballero. "Sistema Avanzado de Prototipado Rápido para control en Exoesqueletos y Dispositivos Mecatrónicos". Supervisors: D. Blanco; L. Moreno. 2015.

5.
Dorin-Sabin Copaci. "Non-linear actuators and simulation tools for rehabilitation devices". Supervisors: D. Blanco; L. Moreno. Nov 2017.

6.
Álvaro Villoslada Peciña." Design of a shape memory alloy actuator for soft wearable robots". Supervisors: D. Blanco; L. Moreno. Oct 2019.

7.
David Serrano del Cerro. "Desarrollo de un exoesqueleto de rehabilitación para miembro superior basado en SMA". Supervisors: D. Blanco; Dorin Copaci. En desarrollo.

8.
Janeth Ileana Arias Guadalupe. "Diseño de un exoesqueleto para evaluacion y tratamiento de la mano". Supervisors: D. Blanco. En desarrollo.

Dirección de más de 25 Trabajos Fin de Estudios (TFM y TFG).

Otros méritos o aclaraciones que se desee hacer constar

- Editor Asociado del IROS2018, IROS2019 y IROS2020.
- Miembro del Local Organizing Committee del IROS2018.
- Miembro del Comité Científico de las Jornadas Nacionales de Robótica.
- Evaluadora de Proyectos de Investigación Científica, Desarrollo e Innovación Tecnológica, para AENOR INTERNACIONAL.
- Evaluadora experta ANEP.
- Directora del Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Univ. Carlos III de Madrid desde Mayo de 2011 hasta Mayo de 2015.
- Reconocimiento de 2 Tramos de investigación - Sexenio (2003-2008)(2009-2014)
- Reconocimiento de 4 Tramos de docencia - Quinquenios
- Evaluación Positiva (22/09/2005) para la figura de Profesor Contratado Doctor por la ANECA.
- Evaluación Positiva (7/06/ 2005) para la figura de Profesor de Universidad Privada de la Agencia de Calidad, Acreditación y Prospectiva de las Universidades de Madrid (ACAP).
- Evaluación Positiva (7/06/ 2005) para la figura de Profesor Ayudante Doctor de la Agencia de Calidad, Acreditación y Prospectiva de las Universidades de Madrid (ACAP).
- Evaluación Positiva (7/06/ 2005) para la figura de Profesor Colaborador de la Agencia de Calidad, Acreditación y Prospectiva de las Universidades de Madrid (ACAP).
- Secretaria del Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática
- Participación en la Semana de la Ciencia 2017 y 2018.
- Participación en el Programa 4º ESO + Empresa en 2017, 2018 y 2019.
- Miembro de la Comisión de Autoevaluación del Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática en el año 2004.
- Representante del Dpto. de Ingeniería de Sistemas y Automática en la Comisión de Biblioteca de la Universidad Carlos III de Madrid desde Abril de 2004.
- Participación en el Jurado del Premio a la Mejor Tesis Doctoral sobre Robótica de 2009.
- Asistencia a las "XXV Jornadas de Automática". Ciudad Real, Septiembre de 2004.
- Asistencia a las "XXVIII Jornadas de Automática". Huelva, Septiembre de 2007.
- Asistencia a las "XXX Jornadas de Automática". Valladolid, Septiembre de 2009.
- Asistencia a las "XXXVII Jornadas de Automática". Madrid, Septiembre de 2016.
- Asistencia a las "XXXIX Jornadas de Automática". Badajoz, Septiembre de 2018.
- Asistencia a las "VI Jornadas CEA de Robótica y Visión". Málaga, Mayo de 2010.
- Asistencia a las “Jornadas Nacionales de Robótica”. Alicante, Junio 2019.
- Asistencia al "Advanced Research Workshop Autonomous Robotic Systems" Coimbra, Portugal. 19, 20 y 21 de Junio 1997.
- Socio del Comité Español de Automática de la IFAC (CEA-IFAC).
- Miembro del Grupo de Investigación del Robotic Lab.

Ministerio de Economía y Competitividad
Secretaría de Estado de Investigación, Desarrollo e Innovación

Currículum

Nombre: ITZIAR CABANES AXPE

Fecha: 5 de Septiembre de 2018

Apellidos: CABANES AXPE Nombre: ITZIAR

Situación profesional actual

Entidad: Universidad del País Vasco UPV/EHU
Facultad, Escuela: Escuela Superior de Ingeniería de Bilbao
Dpto./Secc./Unidad: Depto. Ingeniería de Sistemas y Automática
Dirección postal: Alda. de Urquijo s/n, 48013 Bilbao

Teléfono (indicar prefijo, número y extensión): 946013951
Fax: 946014187
Correo electrónico: Itziar.cabanes@ehu.eus

Especialización (Códigos Unesco): 330417-331102- 331101-330412
Categoría profesional: Profesor Titular de Universidad Fecha de inicio: 29/03/2011
Nº funcionario: 3064845668 A0504

Situación administrativa
☒ Plantilla ☐ Contratado ☐ Interino ☐ Becario
☐ Otras situaciones especificar:

Dedicación A tiempo completo ☒
A tiempo parcial ☐

Líneas de investigación

Breve descripción, por medio de palabras clave, de la especialización y de las líneas de investigación actuales.

Aplicaciones de Tiempo Real en Bioingeniería
Diagnóstico inteligente
Control avanzado en robótica

Formación académica

Titulación superior	Centro	Fecha
Licenciada en Ciencias Físicas, Especialidad Electrónica	Facultad de Ciencias de la UPV/EHU	Junio 1996
Master en Tecnologías Avanzadas de Fabricación	Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao	Octubre 1997

Doctorado	Centro	Fecha
Doctorado (Programa de Doctorado Ing. Mecánica de Sistemas Mecánicos y Estructurales) **Premio extraordinario de Tesis**	Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao	15-06-2001

Actividades anteriores de carácter científico profesional

Puesto	Institución	Fechas
Profesor Titular de Universidad	Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao	Desde 29-03-2011 hasta la fecha
Profesor Agregado	Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao	Desde 18-12-2008 hasta 3/03/2011
Profesor Asociado a Tiempo Completo	Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao	Desde 8-10-2001 hasta 17-12-2008
Profesor Asociado a Tiempo Parcial	Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao	Desde 7-04-1999 hasta 7-10-2001

Idiomas (R = regular, B = bien, C = correctamente)

Idioma	Habla	Lee	Escribe
INGLÉS	B	B	B
FRANCÉS	R	R	R

Participación en proyectos de I+D+i financiados en convocatorias públicas.

(nacionales y/o internacionales)

[1]

Título del proyecto: Contera inteligente para el diagnóstico funcional de la marcha en pacientes con esclerosis múltiple. Ref: DPI2017-82694-R.

Entidad financiadora: Ministerio de Economía, Industria y Competitividad (proyectos de I+D+I (Retos)
Duración, desde: 01/01/2018 hasta: 31/12/2020
Cuantía de la subvención: 47.870€
Investigador responsable: Asier Zubizarreta Pico
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 4

---

[2]

Título del proyecto: Red Nacional de Robótica. Ref: DPI2017-90853-REDT.

Entidad financiadora: Ministerio de Economía, Industria y Competitividad (Redes de Excelencia) correspondientes al programa estatal de fomento de la investigación Científica y Técnica de Excelencia, subprograma estatal de generación del conocimiento Subprograma Estatal de Generación de Conocimiento, en el marco del Plan Estatal de I+D+I 2013-2016.

Duración, desde: 01/01/2018 hasta: 31/12/2020
Cuantía de la subvención: 8.500,00€
Investigador responsable: Miguel Angel Salich
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 10

---

[3]

Título del proyecto: Ayuda para la organización del XXXV Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica, CASEIB 2017, (Ref. RC_2017_2_0027)

Entidad financiadora: Gobierno Vasco
Año de la Convocatoria: 2017
Duración, desde: 01/07/2017 hasta: 31/12/2017
Cuantía de la subvención: 7.166€
Investigador responsable: Elisabete Aramendi
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

---

[4]

Título del proyecto: CASEIB (Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica), (Ref. OC17/07)

Entidad financiadora: UPV/EHU
Año de la Convocatoria: 2017
Duración, desde: 17/05/2017 hasta: 16/05/2018
Cuantía de la subvención: 3.000€
Investigador responsable: Elisabete Aramendi
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

---

[5]

Título del proyecto: Sistemas Distribuidos de Control Industrial y la aplicación de Sistemas de Control de Tiempo real a diferentes campos: 1.- Sistemas de automatización avanzados. 2.- Robótica. 3.- Diagnóstico inteligente. 4.- eSalud. 5.- Estrategias de control para extracción de energía de las olas. Grupos Consolidados del Gobierno Vasco. Ref. IT914-16.

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Duración, desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2018
Cuantía de la subvención: 29.000€
Investigador responsable: Margarita Marcos
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 10

---

[6]

Título del proyecto: Grupo de Control e Integración de Sistemas (GCIS); Ref. IT914-16.
Entidad financiadora: Gobierno Vasco/ Eusko Jaurlaritza (GV/EJ)
Duración, desde: 01/01/2016 hasta: 31/12/2018
Cuantía de la subvención: 0€
Investigador responsable: Marga Marcos Muñoz
Tipo de participación del solicitante: Investigador Principal
Número de investigadores participantes: 10

---

[7]

Título del proyecto: Ayuda para la organización de las XXXVI Jornadas de Automática

Entidad financiadora: UPV/EHU
Año de la Convocatoria: 2015
Duración, desde: 28/07/2015 hasta: 27/01/2016
Cuantía de la subvención: 3400 €
Investigador responsable: Marcos Muñoz, Margarita
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

---

[8]

Título del proyecto: Escuela Fórmula Student- Desafío de sostenibilidad e ingeniería, Ref. PIE 2014-16/6859

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco, Vicerrectorado de Calidad e Innovación Docente
Año de la Convocatoria: 2014
Duración, desde: 1/03/2015 hasta: 6/10/2015
Cuantía de la subvención: 1500 €
Investigador principal: Charles Pinto
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

---

[9]

Título del proyecto: Sistemas Distribuidos de Control Industrial y la aplicación de Sistemas de Control de Tiempo real a diferentes campos de la Industria. Grupos Consolidados del Gobierno Vasco. Ref. IT719-13.

Entidad financiadora: Gobierno Vasco
Duración, desde: 01/1/2013 hasta: 31/12/2015
Cuantía de la subvención: 43.000,00€
Investigador responsable: Margarita Marcos
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 6

[10]

Título del proyecto: Control de posición-fuerza en tiempo real basados en modelos elásticos para aplicaciones de alto rendimiento de los robots paralelos (CONTROLBOT). Ref: DPI2012-32882.

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación
Duración, desde: Enero 2013 hasta: Diciembre 2015
Cuantía de la subvención: 58.500 € + 1 beca FPI (2013-2017)
Investigador responsable: Itziar Cabanes Axpe
Tipo de participación del solicitante: **Investigadora Principal**
Número de investigadores participantes: 6

---

[11]

Título del proyecto: CINIERSE- Control Inteligente e Integración de Energías Renovables en Sistemas Eléctricos. Ref. UFI11/28

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UFI- Unidades de Formación e Investigación)
Duración, desde: 01/01/2011 hasta: 31/12/2015
Cuantía de la subvención: 53.051€
Responsable de la Unidad: Xabier Ostolaza
Investigador principal de GCIS: Marga Marcos Muñoz
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

---

[12]

Título del proyecto: Control Avanzado de Robots Paralelos para aplicaciones de alto rendimiento en el Sector de la Automoción (AUTOBOT). Ref. S-PE11UN110

Entidad financiadora: Gobierno Vasco / Eusko Jaurlaritza (GV/EJ) (SPRI)
Duración, desde: 01/01/2011 hasta: 31/12/2012
Cuantía de la subvención: 37.736,96 €
Investigador responsable: Asier Zubizarreta Pico
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

---

[13]

Título del proyecto: Aplicación de la metodología PBL en el diseño, construcción y programación de robots. Ref. PIE 2011/13 6389.

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco
Año de la Convocatoria: 2011
Duración, desde: 17/02/2012 hasta: 31/12/2013
Cuantía de la subvención: 2000 €
Investigador principal: Isidro Calvo Gordillo
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

---

[14]

Título del proyecto: Aplicación de Técnicas Inteligentes en el Proceso de Rectificado (NEUGRIND). Ref. S-PE11UN109

Entidad financiadora: Gobierno Vasco / Eusko Jaurlaritza (GV/EJ) (SPRI)
Duración, desde: 01/01/2011 hasta: 30/6/2013

Cuantía de la subvención: 31.271,93
Investigador responsable: Eva Portillo Pérez
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

---

[15]

Título del proyecto: Grupo de Control e Integración De Sistemas (GCIS). Ref. GIU10/20

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Duración, desde: 01/12/2010 hasta: 30/11/2013
Cuantía de la subvención: 75.000,00 €
Investigador responsable: Marcos Muñoz, Margarita
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

---

[16]

Título del proyecto: Estrategias de control basadas en modelo con información redundante para la mejora de las prestaciones de los robots paralelos (REDUNBOT). Ref. DPI2009-07669.

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación
Duración, desde: Enero 2010 hasta: Diciembre 2012
Cuantía de la subvención: 37.000 €.
Investigador responsable: Itziar Cabanes Axpe
Tipo de participación del solicitante: **Investigadora Principal**
Número de investigadores participantes: 4

---

[17]

Título del proyecto: 15th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation (EFTA 2010).

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación
Duración, desde: 01/06/2010 hasta: 31/05/2011
Cuantía de la subvención: 10.000,00 €
Investigador responsable: Marcos Muñoz, Margarita
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

---

[18]

Título del proyecto: 15th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation (EFTA 2010)

Entidad financiadora: Gobierno Vasco (Regional)
Duración, desde: 13/09/2010 hasta: 16/03/2011
Cuantía de la subvención: 18.000,00 €
Investigador responsable: Marcos Muñoz, Margarita
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

---

[19]

Título del proyecto: Sistemas Distribuidos de Control Industrial. Ref. GIU07/36

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Duración, desde: Mayo 2008 hasta: Mayo 2011
Cuantía de la subvención: 138.269,00 €
Investigador responsable: Marga Marcos Muñoz
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

Número de investigadores participantes: 6

---

[20]

Título del proyecto: Metodología de herramientas de soporte al desarrollo de sistemas de control industrial distribuidos**.** Ref. DPI 2006-4003

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia y Tecnología (MCYT&FEDER)
Duración, desde: Noviembre 2006 hasta: Noviembre 2009
Cuantía de la subvención: 93.600 €
Investigador responsable: Marga Marcos Muñoz
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 7

---

[21]

Título del proyecto: Aplicación de técnicas de control inteligente en el proceso de electroerosión por hilo. Ref. UPV05/114

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Entidades participantes: Depto. Ingeniería de Sistemas y Automática
Duración, desde: Octubre 2005 hasta: Octubre 2007
Cuantía de la subvención: 26.000€
Investigador responsable: Itziar Cabanes Axpe
Tipo de participación del solicitante: **Investigador Principal**
Número de investigadores participantes: 5

---

[22]

Título del proyecto: Análisis y diagnóstico de la calidad de la descarga en el proceso de electroerosión por hilo. Re. OO146.363–T-15319/2003

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Entidades participantes: Depto. Ingeniería de Sistemas y Automática
Duración, desde: Octubre 2003 hasta: Octubre 2005
Cuantía de la subvención: 25.000 €
Investigador responsable: Itziar Cabanes Axpe
Tipo de participación del solicitante: **Investigador Principal**
Número de investigadores participantes: 7

---

[23]

Título del proyecto: Flexible Control Systems Development and Integration Environment Systems (FLEXICON). Ref. IST-2001-37269

Entidad financiadora: **EUROPEAN COMISSION IST-2001-3726**9
Entidades participantes: Universidad de Sheffield (UK), Roll-Royce Marine (UK), Open Automation & Control (UK), SPG Asesores (España), UPV/EHU (España)
Duración, desde: Septiembre 2002 hasta: Septiembre 2005
Cuantía de la subvención: 1.906.540 € (UPV/EHU: 441.600 €)
Investigador responsable: Socio UPV-EHU: Marga Marcos Muñoz
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: Socio UPV-EHU: 9

---

[24]

Título del proyecto: Modelado de sistemas de control distribuido basado en XML para integración de herramientas COTS. Ref. DPI2003-02399)

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia y Tecnología (MCYT).
Entidades participantes: UPV/EHU
Duración, desde: Diciembre 2003 hasta: Diciembre 2006
Cuantía de la subvención: 76.400€
Investigador responsable: Marga Marcos Muñoz
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 9

---

[25]

Título del proyecto: Tecnologías orientadas a objetos en aplicaciones con requerimientos temporales. Ref. CICYT 2002-03946

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia y Tecnología.
Entidades participantes: UPV/EHU
Duración, desde: Octubre 2002 hasta: Septiembre 2005
Cuantía de la subvención: 60.000€
Investigador responsable: Dario Orive Revillas
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 9

---

[26]

Título del proyecto: Modelado empírico del proceso de electroerosión por hilo para la optimización de la calidad de las descargas. Ref. OD02UN45.

Entidad financiadora: Depto. de industria, Agricultura y Pesca del Gobierno Vasco
Entidades participantes: ONA-Electroerosión S.A, Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU), Depto. de Ingeniería Mecánica (UPV/EHU);
Duración, desde: Enero 2002 hasta: Diciembre 2003
Cuantía de la subvención: 153.000€
Investigador responsable: Marga Marcos
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 5

---

[27]

Título del proyecto: Análisis de la influencia del proceso sobre la integridad superficial de componentes aeronáuticos en inconel 718

Entidad financiadora: Depto. de Industria, Agricultura y Pesca del Gobierno Vasco
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería Mecánica; Depto. de Metalurgia; Industria de Turbo Propulsores (ITP)
Duración, desde: Enero 2001 hasta: Diciembre 2002
Investigador responsable: Javier González Martínez
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 5

---

[28]

Título del proyecto: Estrategias de desbaste y acabado en fresado a alta velocidad de materiales de difícil mecanizado

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería Mecánica
Duración: desde: Noviembre 2000 hasta: Octubre 2003
Cuantía de la subvención: 25.499 €

Investigador responsable: Luis Norberto López de Lacalle
Tipo de participación del solicitante: **Doctorando en colaboración**
Número de investigadores participantes: 4

---

[29]

Título del proyecto: Evaluación de metodologías para la mejora de la precisión en operaciones de electroerosión por hilo

Entidad financiadora: Depto. de Industria, Agricultura y Pesca del Gobierno Vasco
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería Mecánica; ONA Electroerosión S.A.
Duración, desde: Enero 2000 hasta: Diciembre 2001
Cuantía de la subvención: 20.595.425 Pts
Investigador responsable: José Antonio Sánchez Galíndez
Tipo de participación del solicitante: **Doctorando en colaboración**
Número de investigadores participantes: 3

---

[30]

Título del proyecto: Mecanizado por electroerosión de materiales de baja maquinabilidad

Entidad financiadora: Depto. de Industria, Agricultura y Pesca del Gobierno Vasco
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería Mecánica; ONA Electroerosión, S.A.
Duración, desde: Enero 1998 hasta: Diciembre 1999
Cuantía de la subvención: 11.000.000 Pts
Investigador responsable: José Antonio Sánchez Galíndez
Tipo de participación del solicitante: **Doctorando en colaboración**
Número de investigadores participantes: 3

Participación en contratos de I+D+i de especial relevancia con empresas y/o administraciones
(nacionales y/o internacionales)

[31]

Título del proyecto:	Desarrollo e implementación industrial de una nueva tecnología de diamantado eco-eficiente. Ref. IG-2015/0000686
Tipo de contrato:	Subcontratación de un proyecto GAITEK – Proyecto de desarrollo nuevos productos, Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza
Entidad financiadora:	Gobierno Vasco y la empresa Abrasivos Unesa S.L.
Duración,	desde: 01/3/2015 hasta: 31/12/2017
Investigador responsable:	Ibon Tolosa (de la UPV/EHU: Iñigo Pombo)
Tipo de participación del solicitante:	**Investigador**
Número de investigadores participantes:	5 (de UPV/EHU)
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO:	54.700€

[32]

Título del proyecto:	Sistema avanzado de apoyo al entrenamiento de resistencia basado en un Sensor Virtual de Lactato, obtenida a base de técnicas de Inteligencia Artificial. Ref. IG-2015/0000062
Tipo de contrato:	Subcontratación de un proyecto GAITEK – Proyecto de desarrollo nuevos productos, Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza
Entidad financiadora:	Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza, y la empresa, Campus Deportivo S.A.
Duración,	desde: 01/01/2015 hasta: 31/12/2017
Investigador responsable:	Igor Formariz (de la UPV/EHU: Eva Portillo Pérez)
Tipo de participación del solicitante:	**Investigador**
Número de investigadores participantes:	3 (de UPV/EHU)
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO:	47.000€

[33]

Título del proyecto:	LACTATUS. Ref. 2011.0665
Entidad financiadora:	Campus Deportivo S.A.
Duración,	desde: 01/6/2015 hasta: 31/12/2015
Investigador responsable:	Susana Gil
Tipo de participación del solicitante:	**Investigador**
Número de investigadores participantes:	3
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO:	5.676,65 €

[34]

Título del contrato/proyecto:	Prototipo en 3D de un robot trepador para la inspección de palas de aerogenerador. Ref. FRA60156
Tipo de contrato:	Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Gamesa
Entidad financiadora:	Gamesa Innovation and Technology, S.L.
Entidades participantes:	Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)
Duración:	12 meses. 1/11/2014 Hasta: 31/07/2015
Investigador principal:	Enrique Amezua
Tipo de participación del solicitante:	**Investigador**
Número de investigadores participantes:	8
Precio Total del Contrato:	59.500 €

[35]

Título del contrato/proyecto:	Modelado de conductor autónomo (seguidor de trayectoria) en Matlab Simulink. Ref. FRA60136
Tipo de contrato:	Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Tecnalia

Entidad financiadora: Fundacion Tecnalia Research & Innovation
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)
Duración: Desde: 15/01/2014 Hasta: 31/08/2014
Investigador principal: Alfonso Hernández
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 6
Precio Total del Contrato: 32.672,72 €.

---

[36]

Título del contrato/proyecto: Machine Learning para dinámica vehicular. Ref. FRA60245
Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Tecnalia
Entidad financiadora: Fundacion Tecnalia Research & Innovation
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)
Duración: Desde: 25/01/2017 Hasta: 31/08/2017
Investigador principal: Alfonso Hernández
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 9
Precio Total del Contrato: 91.858,82 €.

---

[37]

Título del contrato/proyecto: Prototipo de robot trepador de aerogenerador. Elementos de traslación y control. Ref. FRA60128
Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Gamesa
Entidad financiadora: Gamesa Innovation and Technology, S.L.
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)
Duración: 12 meses. 6/11/2013 Hasta: 31/08/2014
Investigador principal: Enrique Amezua
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 8
Precio Total del Contrato: 55.150 €

---

[38]

Título del contrato/proyecto: Sistema de control de suspensión activa para vehículos automóviles. Ref. FRA60097
Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Tecnalia
Entidad financiadora: Fundacion Tecnalia Research & Innovation
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)
Duración: Desde: 15/12/2012 Hasta: 31/08/2013
Investigador principal: Alfonso Hernández
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 10
Precio Total del Contrato: 68.1271,46 €.

---

[39]

Título del contrato/proyecto: SIMUTREP: Desarrollo de un robot trepador para la inspección de palas de aerogenadores. Ref. FRA60094
Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Gamesa
Entidad financiadora: Gamesa Innovation and Technology, S.L.
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)
Duración: 12 meses. Desde: 06/11/2012 Hasta: 31/08/2013
Investigador principal: Enrique Amezua
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 8
Precio Total del Contrato: 70.570,59 €

---

[40]

Título del contrato/proyecto: Validación de Modelo de Vehículo Eléctrico mediante ensayos en pista. Ref. FRA60065
Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Tecnalia
Entidad financiadora: Fundación Tecnalia Research & Innovation
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)
Duración: Desde: 01/10/2011 Hasta: 31/08/2012
Investigador principal: Alfonso Hernández
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 10
Precio Total del Contrato: 101.235,29 €.

---

[41]

Título del contrato/proyecto: Sistema robótico para el mantenimiento de palas de aerogeneradores. Ref. FR60062
Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Gamesa
Entidad financiadora: Gamesa Innovation and Technology, S.L.
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)
Duración: 12 meses. Desde: 01/10/2011 Hasta: 31/08/2012
Investigador principal: Enrique Amezua
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 8
Precio Total del Contrato: 82.023, 53 €

---

[42]

Título del contrato/proyecto: Aplicacion de vision de un robot antropomorfico de 6 grados de libertad. Ref. TR40058
Tipo de contrato: Universidad / Empresa
Entidad financiadora: Ormazabal y Cia., S.L.U.
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)
Duración: Desde: 14/07/2010 Hasta: 15/11/2010
Investigador principal: Itziar Cabanes Axpe
Tipo de participación del solicitante: **Investigador Principal**
Número de investigadores participantes: 1
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 1.725 €.

---

[43]

Título del contrato/proyecto: Diseño de un sistema de control de tracción para vehículo “Formula Student” Eléctrico. Ref. FRA60017

Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Tecnalia
Entidad financiadora: Fundación Tecnalia Research & Innovation
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)
Duración: Desde: 01/10/2010 Hasta: 30/09/2011
Investigador principal: Alfonso Hernández
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 10
Precio Total del Contrato: 125.061,76 €.
.

---

[44]

Título del contrato/proyecto: Suspensión activa para nuevos vehículos ecológicos y seguros (INMENSUS). Ref.: OTRI2010.0655, OTRI2010.0654, OTRI2010.0627

Tipo de contrato: GAITEK – Proyecto de desarrollo nuevos productos
Entidad financiadora: Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza, INTEK-BERRI 2008. Programa I+D+i de Apoyo al Sector empresarial de Euskadi.
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería Mecánica y Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Duración: 26 meses. Desde: 01/01/2008 Hasta: 31/03/2010
Investigador principal: Charles Pinto
Tipo de participación del solicitante: **Investigador Colaborador**
Número de investigadores participantes: 6
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 433.704€ (financiación: 179.171,73€).

---

[45]

Título del contrato/proyecto: Sistema de Control inteligente de tracción para vehículo eléctrico. Ref. C7192

Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Robotiker
Entidad financiadora: Fundación Robotiker
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)
Duración: 12 meses. Desde: 01-11-2009 Hasta: 30-09-2010
Investigador principal: Alfonso Hernández
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 10
Precio Total del Contrato: 96.293,66 €.

---

[46]

Título del contrato/proyecto: Automatización para rebarbado de piezas dentadas de multiplicadoras. Ref. TR40062.

Tipo de contrato: Universidad / Empresa
Entidad financiadora: Gamesa Energy Transmission, S.A.U.
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU) y Depto. de Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)
Duración: Desde: 23/07/2010 Hasta: 31/10/2010
Investigador principal: Charles Pinto
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 6
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 11.357,50 €

---

[47]

Título del contrato: Gaitek10-Danogrind

Tipo de contrato: GAITEK – Proyecto de desarrollo nuevos productos, Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza
Entidad financiadora: Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza y Danobat, SDAD. Coop. Ltda.
Duración : 12 meses. Desde: 01/01/2010 Hasta: 31/12/2010
Investigador responsable: Sanchez Galíndez, Jose Antonio
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO (Sin IVA): 34.188,24 €

---

[48]

Título del contrato: Danogrind-Gaitek10

Tipo de contrato: Subcontratación de un proyecto GAITEK – Proyecto de desarrollo nuevos productos, Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza
Entidad financiadora: Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza y Danobat, SDAD. Coop. Ltda.
Duración : 12 meses. Desde: 01/01/2011 Hasta: 31/7/2012
Investigador responsable: Eva Portillo Pérez
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO (Sin IVA): 12.941,18 €

---

[49]

Título del contrato/proyecto: Preparación de la vista y comparecencia en el juicio sobre célula robotizada. Ref. TR40102

Tipo de contrato: Universidad / Empresa
Entidad financiadora: Farmacia Golzarri Lopategi
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU) y Depto. de Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)
Duración: 1/11/2010 al 25/11/2010
Investigador principal: Itziar Cabanes Axpe
Tipo de participación del solicitante: **Investigador Principal**
Número de investigadores participantes: 2
Precio Total del Contrato: 1.000 €

---

[50]

Título del contrato: Análisis de la potencia en el proceso de taladrado para el planteamiento de nuevas estrategias de control. Ref. PT10048
Tipo de contrato: Proyecto de investigación
Entidad financiadora: Ideko Centro Tecnológico, S. Coop.
Duración: 2 meses. Desde: 1/10/2010 Hasta: 13/12/2010
Investigador responsable: Portillo Pérez, Eva
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 19.003,50 €

---

[51]

Título del contrato/proyecto: Elaboración de contrainforme sobre célula robotizada. Ref. T5390

Tipo de contrato: Universidad / Empresa
Entidad financiadora: Farmacia Golzarri
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU) y Depto. de Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)
Duración: 7/05/2009 al 15/05/2009
Investigador principal: Itziar Cabanes Axpe
Tipo de participación del solicitante: **Investigador Principal**
Número de investigadores participantes: 2
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 1.324,44 €

---

[52]

Título del contrato/proyecto: Desarrollo de un sistema de control adaptativo con estimador de proceso basado en modelos para los procesos de rectificado y taladrado. Ref. IG-2008/00340

Tipo de contrato: Subcontratación dentro de un proyecto GAITEK: Proyectos de Desarrollo de Nuevos Productos
Entidad financiadora: Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza y la empresa Estarta Rectificadora S. Coop; Danobat S. Coop;
Entidades participantes: Ideko S. Coop., Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU), Depto. de Ingeniería Mecánica (UPV/EHU).
Duración: Marzo 2009-Marzo 2010
Investigador principal: Itziar Cabanes Axpe.
Tipo de participación del solicitante: **Investigador Principal**
Número de investigadores participantes: del Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU): 4
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: Depto. Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU): 27.959,79€

---

[53]

Título del contrato/proyecto: Informe técnico sobre célula robotizada para el almacenamiento y dispensación de medicamentos para la farmacia Golzarri. Ref. T5298

Tipo de contrato: Universidad / Empresa
Entidad financiadora: Farmacia Golzarri
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU) y Depto. de Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)
Duración: septiembre 2008
Investigador principal: Itziar Cabanes Axpe
Tipo de participación del solicitante: **Investigador Principal**
Número de investigadores participantes: 2
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 2.800 €

---

[54]

Título del contrato/proyecto: Informe técnico sobre célula robotizada de montaje y soldadura de calderines para la empresa Negarra, S.A. Ref. T5221

Tipo de contrato: Universidad / Empresa
Entidad financiadora: Negarra, S.A.
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU) y Depto. de Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)
Duración: desde: 25/7/2007 a 17/9/2007
Investigador principal: Dario Orive Revillas
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 3
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 3.500€

---

[55]

Título del contrato/proyecto: Informe técnico sobre célula robotizada de montaje y soldadura de calderines para la empresa Negarra, S.A. Asistencia a Juicio. Ref. T5336

Tipo de contrato: Universidad / Empresa
Entidad financiadora: Negarra, S.A.
Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU) y Depto. de Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)
Duración: desde: 23/02/2009 a 28/02/2009
Investigador principal: Dario Orive Revillas
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 3
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 1500€

---

[56]

Título del contrato/proyecto: Mecanizado de cerámicas para la fabricación de utillajes industriales

Tipo de contrato: Subcontratación
Empresa/Administración financiadora: Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza, Departamento de Industria
Entidades participantes: ONA-Electroerosión, S.A.; Fabricantres de Metal Duro, S.A.; Hijos de Juan de Garay, S.A.; Fundación Inasmet; Depto. Ingenieria Mecánica (UPV/EHU)
Duración, desde: Septiembre 1999 hasta: Diciembre 2001
Investigador responsable: José Antonio Sánchez Galíndez (Depto. de Ingeniería Mecánica)
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Número de investigadores participantes: 4 (Depto. de Ingeniería Mecánica)
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 10.000.000 pts (total presupuesto Depto. de Ingeniería Mecánica)

Infraestructuras Científicas

[57]

Infraestructura: Robot Colaborador de dos brazos con visión integrada (Ref. 104/18 PA)

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco
Fecha de concesión: 2/10/2018
Investigador principal: Itziar Cabanes
Tipo de participación del solicitante: **Investigador Principal**
Cuantía de la subvención: 26.000 €

[58]

Infraestructura: Rectificadora Cilíndrica de Exteriores de Control Numérico (Ref. INF09/04)

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco
Fecha de concesión: 1/1/2009 hasta: 31/12/2009
Investigador principal: Naiara Ortega
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Cuantía de la subvención: 49.139,57€

[59]

Infraestructura: Célula Modular de Manipulación de Procesos Industriales (Ref. INF06/41)

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco
Fecha de concesión: 26/7/2006 hasta: 31/12/2006
Investigador principal: Dario Orive
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Cuantía de la subvención: 49.122€

[60]

Infraestructura: Modelos a Escala Reducida de Procesos Multivariables (Ref. INF05/04)

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco
Fecha de concesión: desde: 1/12/2005 hasta: 30/11/2006
Investigador principal: Fernando Artaza
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**
Cuantía de la subvención: 47.405€

Publicaciones o documentos científico-técnicos

(CLAVE: L = libro completo, CL = capítulo de libro, A = artículo, R = "review", E = editor,
S = Documento científico-técnico restringido)

1. PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS EN JCR

[1]

Autores (p.o. de firma):	A. Mancisidor; A. Zubizarreta; I. Cabanes; P. Bengoa; A. Brull; J.H. Jung
Titulo:	Inclusive and seamless control framework for safe robot-mediated therapy for upper limbs rehabilitation.
Revista:	Mechatronics.
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año	Accepted, pendant for publishing/ 2018
Indicios de Calidad:	

[2]

Autores (p.o. de firma):	A. Mancisidor; A. Zubizarreta; **I. Cabanes**; E. Portillo; J.H. Jung
Titulo:	Virtual Sensors for Advanced Controllers in Rehabilitation Robotics
Revista:	**Sensors (Open Access)**
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	18/ 3 /1-15 / Doi: 10.3390/s18030785/ MDPI (Suiza) / ISSN: 1424-8220/ 2018
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2016. Posición que ocupa la revista en la categoría: 10 / 58. Índice de Impacto: 2.677. Categoría: Instruments & Instrumentation. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 0; Nº de citas en Scopus: 0; Nº de citas en Google Scholar: 0.

[3]

Autores (p.o. de firma):	U. Etxegarai, E. Portillo, J. Irazusta, A. Arriandiaga, **I. Cabanes**
Titulo:	Estimation of lactate threshold with machine learning techniques in recreational runners.
Revista:	**Applied Soft Computing**
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	63/ pp. 181-196 / DOI: 10.1016/j.asoc.2017.11.036 / Elsevier Science BV (Netherlands) / ISSN: 1568-4946/ 2018
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista en la categoría: 21/133. Índice de Impacto: 3,541. Categoría: Computer Science, Artificial Intelligence. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 0; Nº de citas en Scopus: 0; Nº de citas en Google Scholar: 0.

[4]

Autores (p.o. de firma):	I. Calvo, **I. Cabanes,** J. Quesada, O. Barambones.

Titulo:	A Multidisciplinary PBL for Teaching Industrial Informatics and Robotics in Engineering
Revista:	**IEEE Transactions on Education**
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	61/ 1/ 21-28 / Doi: 10.1109/TE.2017.2721907 / IEEE Education Society, USA / ISSN: 0018-9359 / 2018
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista: 18 de 41 (categoría: Education, Scientific Disciplines) y 124 de 262 (categoría: Engineering, Electrical & Electronic). Índice de Impacto: 1,727.. Tercil: **T2**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science: 0; Nº de citas en Scopus: 0; Nº de citas en Google Scholar: 2.

[5]

Autores (p.o. de firma):	A. Conde, A. Arriandiaga, J.A. Sanchez, E. Portillo, S. Plaza, **I. Cabanes**
Titulo:	High-accuracy Wire Electrical Discharge Machining using Artificial Neural Networks and optimization techniques
Revista:	**Robotics and Computer Integrated Manufacturing**
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	49 / 24-38 /DOI: 10.1016/j.rcim.2017.05.010/ ISSN: 0736-5845 / Elsevier / 2018
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista: 5/26 (Robotics); 19/105 (Computer Science, Interdisciplinary Applied) y 9/46 (Engineering Manufacturing). Indice de Impacto: 3.464 (2017). Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 2; Nº de citas en Scopus: 3; Nº de citas en Google Scholar: 3.

[6]

Autores (p.o. de firma):	A. Mancisidor, A. Zubizarreta**, I. Cabanes**, P. Bengoa, J. Hyung Jung.
Titulo:	Kinematical and dynamical modelling of the UHP multipurpose upper limbs rehabilitation robot.
Revista:	**Robotics and Computer Integrated Manufacturing**
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	49/ pp. 374-387 / DOI: 10.1016/j.rcim.2017.08.013 / Elsevier (UK)/ ISSN 0736-5845/ 2018
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista: 5/26 (Robotics); 19/105 (Computer Science, Interdisciplinary Applied) y 9/46 (Engineering Manufacturing). Índice de Impacto: 3,464. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 2; Nº de citas en Scopus: 2; Nº de citas en Google Scholar: 5.

[7]

Autores (p.o. de firma):	A. Zubizarreta, M. Larrea, E. Irigoyen**, I. Cabanes**, E. Portillo,
Título:	Real Time Direct Kinematic Problem Computation of the 3PRS robot Using Neural Networks
Revista:	**Neurocomputing**
Volumen/Num/Páginas/Editorial/Año:	271 / 104 - 114 / https://doi.org/10.1016/j.neucom.2017.02.098 / Open acces. ISSN: 0925-2312 / Elsevier / 2018
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista en la categoría: 24 de 133. Índice de Impacto: 3,317. Categoría: Computer Science, Artificial Intelligence. Tercil: **T1**. Cuartil:

	Q1. Nº de Citas en Web of Science: 2; Nº de citas en Scopus: 1; Nº de citas en Google Scholar: 3.

[8]

Autores (p.o. de firma):	A. Mancisidor, A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, P. Bengoa, J. Hyung Jung
Titulo:	Multifunctional robotic device for the rehabilitation of the upper limbs (Dispositivo robótico multifuncional para la rehabilitación de las extremidades superiores).
Revista:	**Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial *(Open Access).***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	15 / 2 / 180-191 / https://doi.org/10.4995/riai.2017.8820 / Ed. CEA / ISSN: 1697-7912 / 2018.
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista en la categoría: 57/60. Índice de Impacto: 0,5 Categoría: Automation & Control Systems. Tercil: T3. Cuartil: Q4. Nº de Citas en Web of Science: 0; Nº de citas en Scopus: 1; Nº de citas en Google Scholar: 1.

[9]

Autores (p.o. de firma):	A. Arriandiaga, E. Portillo, J.A. Sánchez, **I. Cabanes**, A. Zubizarreta
Titulo:	Downsizing training data with weighted FCM for predicting the evolution of specific grinding energy with RNNs.
Revista:	**Applied Soft Computing**
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	61/ pp. 211-221 /DOI: 10.1016 / 2017 / j.asoc.2017.07.048 / Elsevier (Netherlands) / ISSN: 1568-4946/ 2017
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2016. Posición que ocupa la revista: 24/133. Índice de Impacto: 3,541. Categoría: Computer Science, Artificial Intelligence. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 0; Nº de citas en Scopus: 1; Nº de citas en Google Scholar: 1. Este artículo es de reciente publicación, por lo que no ha podido tener aún citas.

[10]

Autores (p.o. de firma):	P. Bengoa; A. Zubizarreta; **I. Cabanes**; A. Mancisidor; Ch. Pinto; S. Mata
Titulo:	Virtual Sensor for Kinematic Estimation of Flexible Links in Parallel Robots.
Revista:	**Sensors, Open Acces.**
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	17/ 9/ 19-34 / Doi: 10.3390/s17091934/ MDPI (Suiza) / ISSN: 1424-8220/ 2017
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2016. Posición que ocupa la revista en la categoría: 10 / 58. Índice de Impacto: 2.677. Categoría: Instruments & Instrumentation. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 0; Nº de citas en Scopus: 0; Nº de citas en Google Scholar: 0.

[11]

Autores (p.o. de firma):	A. Arriandiaga, E. Portillo, J.A. Sanchez, **I. Cabanes**, A. Zubizarreta.
Título:	*Recurrent ANN based modelling of the dynamic evolution of the Surface Roughness in Grinding*
Revista:	***Neural Computing and Applications***
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	28 / 6 / 1293-1307 / Springer London/ ISSN: 0941-0643 (Print) 1433-3058 (Online) / 2017 DOI: 10.1007/s00521-016-2568-1
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2015. Posición que ocupa la revista en la categoría: 15 de 132. Índice de Impacto (2017): 4.213. Categoría: Computer Science, Artificial Intelligence. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 1; Nº de citas en Scopus: 1; Nº de citas en Google Scholar: 1.

[12]

Autores (p.o. de firma):	I. Pombo, X. Ceársolo, J.A. Sánchez**, I. Cabanes**.
Titulo:	Experimental and numerical analysis of thermal phenomena in the wear of single point diamond dressing tools.
Revista:	**Journal of Manufacturing Processes**,
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año	Vol.27 / pp. 145-157 / DOI: 10.1016/j.jmapro.2017.04.001/ ISSN: 1526-6125 / Elsevier / 2017
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2015. Posición que ocupa la revista en la categoría: 11 de 46. Índice de Impacto: 2.809. Categoría: Engineering Manufacturing Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 1; Nº de citas en Scopus: 1; Nº de citas en Google Scholar: 1.

[13]

Autores (p.o. de firma):	S. Mata, A. Zubizarreta, I. Nieva, **I. Cabanes**, Ch. Pinto
Titulo:	Linear Time Varying model based Model Predictive Control for lateral path tracking
Revista:	**Int. J. of Vehicle Design**
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	75 / 1-4 / pp. 1-22 /DOI: / ISSN: 0143-3369 / Inderscience Enterprises Ltd / 2017
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista en la categoría: 24 de 33. Índice de Impacto: 0,757. Categoría: Transportation Science Technology. Tercil: T3. Cuartil: Q3. Nº de Citas en Web of Science: 0; Nº de citas en Scopus: 0; Nº de citas en Google Scholar: 0.

[14]

Autores (p.o. de firma):	X. Cearsolo, **I. Cabanes**, J.A. Sanchez, I. Pombo, E. Portillo.
Título:	*Dry-dressing for ecological grinding*
Revista:	***Journal of Cleaner Production***
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	135 / 633-643/ Elsevier/ ISSN: 0959-6526 / 2016. DOI: 10.1016/j.jclepro.2016.06.117
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2016. Posición que ocupa la revista en la categoría: 6 de 49. Índice de Impacto: 5,715.

	Categoría: Environtmental Engineering. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 7; Nº de citas en Scopus: 8; Nº de citas en Google Scholar: 8.

[15]

Autores (p.o. de firma):	A. Arriandiaga, E. Portillo, J.A. Sanchez, **I. Cabanes**, I. Pombo.
Título:	*A new approach for dynamic modelling of energy consumption in the grinding process using Recurrent Neural Networks*
Revista:	***Neural Computing and Applications (open access)***
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	27 / 6 / 1577-1592 / ISSN: 0941-0643 / 2016. DOI: 10.1007/s00521-015-1957-1
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista en la categoría: 15 de 132. Índice de Impacto: 5.191. Categoría: Computer Science, Artificial Intelligence. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 2; Nº de citas en Scopus: 2; Nº de citas en Google Scholar: 8.

[16]

Autores (p.o. de firma):	J.C. Antolín-Urbaneja, A. Cortés, **I. Cabanes**, P. Estensoro, J. Lasa, M. Marcos.
Título:	*Modeling Innovative Power Take-Off based on double-acting hydraulic cylinders array for Wave Energy Conversion*
Revista:	***Energies (Open Access)***
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	8 / 3 / 2230-2267 / Ed. MDPI, http://www.mdpi.com/1996-1073/8/3/2230 / 2015. DOI: 10.3390/en8032230
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2015. Posición que ocupa la revista en la categoría: 43 de 88. Índice de Impacto: 2,077. Categoría: Energy and Fuels. Tercil: **T2**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science: 2; Nº de citas en Scopus: 3; Nº de citas en Google Scholar: 3.

[17]

Autores (p.o. de firma):	A. Arriandiaga, E. Portillo, J.A. Sánchez, I. Cabanes, I. Pombo.
Título:	*Virtual Sensors for On-line Wheel Wear and Part Roughness Measurement in the Grinding Process*
Revista:	***Sensors (Open Access)***
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	14 / 5 / 8756-8778 / Ed. MDPI / ISSN 1424-8220 / 2014. DOI: 10.3390/s140508756 / 2014
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2014. Posición que ocupa la revista en la categoría: 10 de 56. Índice de Impacto: 2,245. Categoría: Instruments and Instrumentation. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 7; Nº de citas en Scopus: 10; Nº de citas en Google Scholar: 10.

[18]

Autores (p.o. de firma):	A. Zubizarreta; E. Portillo; **I. Cabanes**; D. Orive; M. Marcos; Ch. Pinto.

Título:	*Real-Time Environment Design for testing Advanced Control Approaches in Parallel Robots: Application to the 5R Parallel Robot Prototype*
Revista:	***International Journal of Advanced Manufacturing Technology.***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	67 /5-8 / 1459-1475 / Springer / ISSN 0268-3768 / 2013. DOI: 10.1007/s00170-012-4581-6
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2013. Posición que ocupa la revista en la categoría: 10 de 39. Índice de Impacto: 1,779. Categoría: Engineering, Manufacturing. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science: 3; Nº de citas en Scopus: 2; Nº de citas en Google Scholar: 3.

[19]

Autores (p.o. de firma):	A. Zubizarreta; I. Cabanes; M. Marcos; Ch. Pinto.
Título:	*A redundant dynamic model of parallel robots for model-based control*
Revista:	***Robotica.***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	31 / 2 / 203-216 / Cambridge University Press / ISSN: 0263-5747 / 2013. DOI: 10.1017/S0263574712000185
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2013. Posición que ocupa la revista en la categoría: 12 de 21. Índice de Impacto: 0,894. Categoría: Robotics. Tercil: **T2**. Cuartil: **Q3**. Nº de Citas en Web of Science: 3; Nº de citas en Scopus: 4; Nº de citas en Google Scholar: 8.

[20]

Autores (p.o. de firma):	Juan Carlos Antolin-Urbaneja, Joseba Lasa, Patxi Estensoro, Itziar Cabanes, Marga Marcos.
Título:	*Innovative hydraulic Power Take-Off construction and performance tests for Wave Energy Conversion*
Revista:	***Applied Mechanics and Materials***
Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:	432 / 316-323 / Ed. Trans Tech Publications, Switzerland / ISSN 1662-7482 / 2013. DOI: 10.4028/www.scientific.net/AMM.432.316
Indicios de Calidad:	Publicación indexada **en Scimago Journal & Country Rank**. Base de datos de indexación en SCIMAGO. Año: 2014. Posición que ocupa la revista en la categoría: 240 de 334. Índice de Impacto: 0,15. Categoría: Engineering. Tercil: **T3**. Cuartil: **Q3**. Nº de Citas en Web of Science: 1; Nº de citas en Scopus: 1; Nº de citas en Google Scholar: 1.

[21]

Autores (p.o. de firma):	A. Zubizarreta, M. Marcos, **I. Cabanes**, Ch. Pinto, E. Portillo
Título:	*Redundant Sensor based Control of the 3RRR Parallel Robot*
Revista:	***Mechanism and Machine Theory***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	54 / 1-17 / Elsevier Science Ltd/ ISSN: 0094-114X / 2012. DOI: 10.1016/j.mechmachtheory.2012.03.004
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2011. Posición que ocupa la revista en la categoría: 27 de 122. Índice de Impacto: **1,366**. Categoría: Mechanical Engineering. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas

	en Web of Science: 15; Nº de citas en Scopus: 15; Nº de citas en Google Scholar: 21

[22]

Autores (p.o. de firma):	I. Calvo, **I. Cabanes**, I. Etxebarria Agiriano, G. Sanchez, E. Zulueta
Título:	*A CORBA Wrapper for Applications with Multiple Robots*
Revista:	***International Journal of Online Engineering (Open Access)***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	7 / 4/ 4-9 / ISSN: 1861-2121 / Kassel University Press GmbH./ 2012. DOI: 10.3991/ijoe.v7i4.1724
Indicios de Calidad:	Publicación indexada **en Scimago Journal & Country Rank**. Base de datos de indexación SCOPUS. Año: 2012. Posición que ocupa la revista en la categoría: 240 de 334. Índice de Impacto: 0,208. Categoría: Engineering. Cuartil: **Q2**. Nº de citas en Scopus: 1; Nº de citas en Google Scholar: 2.

[23]

Autores (p.o. de firma):	E. Portillo, **I. Cabanes**, J.A. Sánchez, D. Orive, N. Ortega, M. Marcos
Título:	*A computer assistant for monitoring tool performance during the drilling process*
Revista:	***International Journal of Computer Integrated Manufacturing, IJCIM.***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	25 / 9 / 829-838 / Taylor & Francis Group / ISSN: 0951-192X/ DOI: 10.1080/0951192X.2012.671540 / 2012.
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2011. Posición que ocupa la revista en la categoría: 13 de 37. Índice de Impacto: **1.071**. Categoría: Engineering Manufacturing. Tercil: **T2**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science: 2; Nº de citas en Scopus: 2; Nº de citas en Google Scholar: 3.

[24]

Autores (p.o. de firma):	A. Zubizarreta, M. Marcos, **I. Cabanes**, Ch. Pinto
Título:	*A procedure to evaluate Extended Computed Torque Control configurations in the Stewart–Gough platform*
Revista:	***Robotics and Autonomous Systems***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	Vol. 59 Issue 10 / 770-781 / ELSEVIER SCIENCE LTD / ISSN: 0921-8890 / 2011. DOI: 10.1016/j.robot.2011.05.012
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista: 36 de 132. Índice de Impacto: **2.638**. Categoría: Computer Science, Artificial Intelligence. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science: 13; Nº de citas en Scopus: 13; Nº de citas en Google Scholar: 15.

[25]

Autores (p.o. de firma):	A. Zubizarreta**, I. Cabanes**, M. Marcos, Ch. Pinto
Título:	*Dynamic Modeling of Planar Parallel Robots Considering Passive Joint Sensor Data*
Revista:	***Robótica***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	28 / 5 / 649-661. / Cambridge Univ Press / ISSN: 0263-5747 / 2010. DOI: 10.1017/S0263574709990300

Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2010. Posición que ocupa la revista en la categoría: 10 de 17. Índice de Impacto: **0,932**. Categoría: Robotics. Tercil: **T2**. Cuartil: **Q3**. Nº de Citas en Web of Science; 3; Nº de citas en Scopus: 6; Nº de citas en Google Scholar: 7.

---

[26]

Autores (p.o. de firma):	E. Portillo**,** M. Marcos, **I. Cabanes**, A. Zubizarreta
Título:	*Recurrent ANN for Monitoring Degraded Behaviours in a Range of Workpiece Thicknesses*
Revista:	***International Journal Engineering Applications of Artificial Intelligence (Open Access)*** Indexada en el ISI web of Knowledge. Impact Factor en el **Journal Citation Reports©2011:**, Clasificación: en
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	22 / 8 / 1270-1283 / PERGAMON-ELSEVIER SCIENCE LTD / ISSN: 0952-1976 / 2009. DOI: 10.1016/J.ENGAPPAI.2009.03.009
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2009. Posición que ocupa la revista en la categoría: 16 de 79. Índice de Impacto: **1,44**. Categoría: Engineering Multidisciplinary. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 5; Nº de citas en Scopus: 8; Nº de citas en Google Scholar: 12.

---

[27]

Autores (p.o. de firma):	O. Altuzarra , A. Zubizarreta**, I. Cabanes**, Ch. Pinto
Título:	Dynamics of a four-degree of freedom Parallel manipulator with parallelogram joints
Revista:	***Mechatronics***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	19 / 8/ 1269-1279 / Elsevier - The Boulevard, Langford Lane, Kidlington, Oxford Ox5 1gb, England / ISSN: 0957-4158 / 2009. DOI: https://doi.org/10.1016/j.mechatronics.2009.08.003
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2008. Posición que ocupa la revista en la categoría: 19 de 105. Índice de Impacto: **1.434**. Categoría: Mechanical Engineering Systems. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science; 8; Nº de citas en Scopus: 10; Nº de citas en Google Scholar: 13.

---

[28]

Autores (p.o. de firma):	J.A. Sanchez, B. Izquierdo, I. Pombo, N. Ortega, S. Plaza, **I. Cabanes**
Título:	Computer simulation of performance of electrical discharge machining operations
Revista:	***International Journal of Computer Integrated Manufacturing***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	22 / 8 / 799-811 / Taylor & Francis Group / Print ISSN: 0951-192X. Online ISSN: 1362-3052 / 2009. DOI: 10.1080/09511920902741125
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que

	ocupa la revista en la categoría: 23 de 46. Índice de Impacto: **1,43**. Categoría: Engineering Manufacturing. Tercil: **T2**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science; 7; Nº de citas en Scopus: 9; Nº de citas en Google Scholar: 10.

[29]

Autores (p.o. de firma):	E. Portillo, M. Marcos, **I. Cabanes**, D. Orive
Título:	Real-time Monitoring and Diagnosing in Wire-Electro Discharge Machining
Revista:	***International Journal of Advanced Manufacturing Technology.***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	Vol. 44, nº 8 / 273-282 / Springer London / ISSN: 0268-3768 / 2009. DOI: 10.1007/s00170-008-1820-y
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2008. Posición que ocupa la revista en la categoría: 12 de 37. Índice de Impacto: **1,128**. Categoría Engineering Manufacturing. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science; 3; Nº de citas en Scopus: 4; Nº de citas en Google Scholar: 11.

[30]

Autores (p.o. de firma):	E. Portillo, **I. Cabanes**, M. Marcos, A. Zubizarreta
Título:	Application of Artificial Neural Networks for Detecting Instability Trends in Wire Electrical Discharge Machining (Aplicación de Redes Neuronales en la Detección de Regímenes Degradados en el Proceso WEDM)
Revista:	***Revista Iberoamericana de Automática, RIAI (Open Access).***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	6 / 1/ 39-50 / Ed. CEA, P. Albertos / ISSN: 1697-7912 / 2009. DOI: 10.1016/S1697-7912(09)70075-5
Indicios de Calidad:	**Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2009. Posición que ocupa la revista en la categoría: 55 de 59. Indice de Impacto: 0,291. Categoría: Automation & Control Systems. Tercil: T3. Cuartil: Q4.** Nº de Citas en Web of Science; 1; Nº de citas en Scopus: 1; Nº de citas en Google Scholar: 1.

[31]

Autores (p.o. de firma):	J.A. Sanchez, I. Pombo, I. Cabanes, R. Ortiz, L.N. Lopez de Lacalle
Título:	Electrical discharge truing of metalbonded CBN wheels using single-point electrode
Revista:	***International Journal of Machine Tool and Manufacture*** http://dx.doi.org/10.1016/j.ijmachtools.2007.10.002
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	48 / 362-370 / Elsevier SCI LTD / ISSN: 0890-6955 /2008.
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2008. Posición que ocupa la revista en la categoría: 5 de 38. Índice de Impacto: **1,576**. Categoría: Engineering Manufacturing. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science; 20; Nº de citas en Scopus: 23; Nº de citas en Google Scholar: 30.

[32]

Autores (p.o. de firma):	I. Cabanes, E. Portillo, M. Marcos, J.A. Sánchez

Título:	On-line Prevention of Wire Breakage in Wire Electro-Discharge Machining
Revista:	***International Journal of Robotics and Computer-Integrated Manufacturing***.
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	24 / 2 / 287-298 / Editorial Elsevier / ISSN: 0736-5845 / 2008. DOI: 10.1016 / J.RCIM.2006.12.002
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2008. Posición que ocupa la revista en la categoría:6 de 38. Indice de Impacto: **1,37**. Categoría: Engineering Manufacturing. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science; 17; Nº de citas en Scopus: 26; Nº de citas en Google Scholar: 38.

[33]

Autores (p.o. de firma):	E. Portillo, I. Cabanes, M. Marcos, D. Orive, J.A. Sánchez
Título:	Design of a virtual instrumentation system for a machining process
Revista:	***IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement***.
Volumen/ Páginas/ Editorial / Año:	56 / 6 / 2616-2622 / ISSN: 0018-9456 / 2007. DOI: 10.1109/TIM.2007.907966
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista en la categoría: 11 de 61. Índice de Impacto: **2.794**. Categoría: Instruments & Instrumentation. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 6; Nº de citas en Scopus: 11; Nº de citas en Google Scholar: 13.

[34]

Autores (p.o. de firma):	I. Cabanes, E. Portillo, M. Marcos, J.A. Sánchez
Título:	An industrial application for on-line detection of instability and wire breakage in wire EDM
Revista:	***Journal of Materials Processing Technology.***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	195/ 1-3 / 101-109 / Elsevier, ISSN: 0924-0136 / 2008. DOI: 10.1016 /J.JMATPROTEC.2007.04.125
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2009. Posición que ocupa la revista en la categoría: 8 de 37. Indice de Impacto: **1,42**. Categoría: Engineering Manufacturing. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 11; Nº de citas en Scopus: 18; Nº de citas en Google Scholar: 40.

[35]

Autores (p.o. de firma):	J. Portillo, M. Marcos, A. Olarra, **I. Cabanes**
Título:	RTF CANopen: Implementación del bus CAN para Sistemas Empotrados
Revista:	***Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial, RIAI.*** Base de datos de indexación JCR. **Índice de impacto 0,261** (2009). Posición que ocupa en la categoría Automation & Control Systems: 55 de 59 (**en su primer año**).
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	Vol. 3, nº 2/ 61-70 / Ed. CEA, P. Albertos / ISSN: 1697-7912 / 2006. DOI: 10.1243/0954405011519312

Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista en la categoría: 57/60. Índice de Impacto: 0,5 Categoría: Automation & Control Systems. Tercil: T3. Cuartil: Q4. Nº de Citas en Web of Science; 1; Nº de citas en Scopus: 1; Nº de citas en Google Scholar: 3.

[36]

Autores (p.o. de firma):	Sánchez, J.A.; Cabanes, I.; López de Lacalle, L.N.; Lamikiz, A.
Título:	Development of optimum electrodischarge machining technology for advanced ceramics
Revista:	The ***International Journal of Advanced Manufacturing Technology.***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	18 / 12 / 897-905 / Springer-Verlag London, Ltd., ISSN 0268-3768 / 2001. DOI: 10.1007/PL00003958
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2001. Posición que ocupa la revista en la categoría: 15 de 46. Indice de Impacto: **2.601**. Categoría: Engineering Manufacturing. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science; 45; Nº de citas en Scopus: 50; Nº de citas en Google Scholar: 68.

[37]

Autores (p.o. de firma):	López de Lacalle, L.N.; Lamikiz, A.; Sánchez, J.A.; Cabanes, I.
Título:	Cutting Conditions and Tool Optimisation in the High Speed Milling of Aluminum Alloys
Revista:	***Journal of Engineering Manufacture***. *Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part B*.
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	215 (Nº B9) / 1257-1270 / Sage Publications Ltd., London, ISSN 0954-4054 / 2001. DOI: 10.1243/0954405011519312
Indicios de Calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2010. Posición que ocupa la revista en la categoría: 55 de 122. Indice de Impacto: **0,699**. Categoría: Engineering Mechanical. Tercil: **T2**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science: 25. Nº de citas en Scopus: 35. Nº de citas en Google Scholar: 60.

2. PUBLICACIONES CIENTÍFICAS NO INDEXADAS

[38]

Autores (p.o. de firma):	Ch. Pinto, A. Zubizarreta, I. Cabanes, A. Olozaga, S. Mata, J. Corral
Título:	El coche eléctrico y el cambio en los procesos de fabricación
Revista:	**Técnica y Tecnología**
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	28 / 28-30 / Ed. Interempresas / 2013.
Lugar de Publicación:	Digital: intermpresas.net
	NOTA: Técnica y Tecnología del grupo Interempresas es una revista divulgativa centrada en el ámbito ingenieril que abarca diferentes aspectos técnicos relacionados con los avances tecnológicos en boga, como nuevos procesos de fabricación o saltos tecnológicos futuros.

[39]

Autores (p.o. de firma):	E. Portillo; N. Iriondo; J.A. Sanchez; A. Zubizarreta; **I. Cabanes**; D. Orive; M. Marcos
Título:	Harizko elektrohigadura-prozesuaren eraginkortasunaren hobekuntza sistema birtualen bidez
Revista:	***Ekaia (Euskal Herriko Unibertsitateko zientzi eta teknologi aldizkaria)***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	24 / 227-290 / UPV/EHU / 2011 / **ISSN**: 0214-9001
Lugar de publicación:	UPV/EHU

[40]

Autores (p.o. de firma):	A. Zubizarreta, E. Portillo, **I. Cabanes**, M. Marcos
Título:	Entorno de Validación y Control en Tiempo Real para Robots Paralelos
Publicación:	***NI Days 2011***. *http://sine.ni.com/cs/app/doc/p/id/cs-13169/2011*
Lugar de publicación:	Bilbao (organizado por National Instruments)

[41]

Autores (p.o. de firma):	**E. Portillo, I. Cabanes, M. Marcos, D. Orive, J.A. Sánchez**
Título:	Análisis de la inestabilización del proceso de corte por electroerosión por hilo
Revista:	***IMHE, Información de Máquinas-Herramienta, Equipos y Accesorios***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	307-308/ 71-80/ Izaro Group. / 2006 / **ISSN:** 0210-1777
Lugar de publicación:	Guipuzkoa, España

[42]

Autores (p.o. de firma):	**I. Cabanes**, J.A. Sánchez, X. Maidagan, L.N. López de Lacalle
Título:	Optimization of the Wire Electro Discharge Machining
Revista:	***International Journal of Electrical Machining***.
	Única revista internacional específica del proceso de Electroerosión. Periodicidad: anual.
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	7 / 15-23 / IJEM / Enero 2002 / **ISSN**: 1341-7908
Lugar de publicación:	Tokio, Japón

[43]

Autores (p.o. de firma):	**I. Cabanes**, J.A. Sánchez, A. Garcia, L.N., López de Lacalle, A. Lamikiz
Título:	Mecanizado por electroerosión de componentes cerámicos de precisión
Revista:	***IMHE, Información de Máquinas-Herramienta, Equipos y Accesorios***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	268 / 63-72 / Izaro Group. / 2001 / **ISSN:** 0210-1777

Lugar de publicación:	Guipuzkoa, España

[44]

Autores (p.o. de firma):	**I. Cabanes**, I. Calvo, J.M. Mira, J.A. Sánchez
Título:	Desarrollo de tecnología de electroerosión por penetración y por hilo de cerámicas avanzadas
Revista:	***Revista de la Asociación Española de Ingeniería Mecánica***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	3 / 2143-2148 / AEIM / 2000
Lugar de publicación:	Madrid, España

[45]

Autores (p.o. de firma):	**I. Cabanes**, J.A. Sánchez, M. Gutierrez, A. Odriozola, I. Agote
Título:	Fabricación óptima de componentes industriales en Carburo de Boro
Revista:	***Revista de la Asociación Española de Ingeniería Mecánica***
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	3 / 2219-2224 / AEIM / 2000
Lugar de publicación:	Madrid, España

[46]

Autores (p.o. de firma):	J.A. Sánchez, **I. Cabanes**, J. Urquiola, X. Maidagan, L.N. López de Lacalle
Título:	Análisis de la descarga en el corte por Electroerosión por Hilo de cerámicas conductoras
Revista:	**Revista de la Asociación Española de Ingeniería Mecánica**
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	3 / 2077-2082 / AEIM / 2000
Lugar de publicación:	Madrid, España

[47]

Autores (p.o. de firma):	**I. Cabanes**, J.A. Sánchez, X. Maidagan, J.I. Llorente
Título:	Mecanizado por Electroerosión por Hilo de dos cerámicas conductoras: B4C y SiSiC
Revista:	**Revista de la Asociación Española de Ingeniería Mecánica (AEIM)**
Volumen / Páginas / Editorial / Año:	1 / 31-38 / AEIM / 1998 / **ISSN**: 0212-5072
Lugar de publicación:	Terrasa, España

3. CAPÍTULOS DE LIBROS INTERNACIONALES

[48]

Autores:	A. Mancisidor, A. Brull, A. Zubizarreta, I. Cabanes, A. Rodriguez and J. Jung
Titulo:	Measurement of Complementary Trunk Movement in Robot-Mediated Upper Limb Rehabilitation
Congreso:	International Conference on NeuroRehabilitation
Publicación:	Springer Book: Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation III, pp: 365-370. ISBN 978-3-030-01844-3.
Lugar:	Pisa, Italia
Fecha:	Del 16 al 20 de Octubre de 2018

[49]

Autores:	P. Bengoa, A. Zubizarreta, I. Cabanes, A. Mancisidor, Ch. Pinto
Título	Kinematic Estimator for Flexible Links in Parallel Robots
Congreso:	ROBOT 2017: Third Iberian Robotics Conference
Publicación:	Springer Book: Advances in Intelligent Systems and Computing 694, pp: 704-716. ISBN: 978-3-319-70835-5. 2017 DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-70836-2_58
Lugar celebración:	Sevilla, España
Fecha:	Del 22 al 24 de Noviembre de 2017
Clave:	A
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

[50]

Autores:	I. Calvo, J. Quesada , I. Cabanes, O. Barambones
Título	Application of the PBL methodology at the B.Sc. in Industrial Electronics and Automation Engineering
Congreso:	7th International Conference on European Transnational Education, ICEUTE 2016
Publicación:	Springer Book: Advances in Intelligent Systems and Computing 527, pp: 691-700. ISBN: 978-3-319-47364-2. 2016 DOI: 10.1007/978-3-319-47364-2_67
Lugar celebración:	Sebastian, España
Fecha:	Del 19 al 21 de Octubre de 2016
Clave:	A
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

[51]

Autores:	A. Mancisidor, A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, P. Bengoa, J. Hyung Jung
Titulo:	Kinematic and dynamic modeling of a multifunctional rehabilitation robot UHP
Congreso:	5th International Workshop on Medical and Service Robots, MESROB 2016
Publicación:	Springer Book: New Trends in Medical and Service Robots. Design, Analysis and Control, Serie: Mechanisms and Machine Science, Vol. 48, pp. 117-130. ISBN 978-3-319-59971-7. DOI: 10.1007/978-3-319-59972-4_9
Lugar:	Castle St. Martin, Graz/Austria
Fecha:	Del 4 al 6 de Julio de 2016

Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

[52]

Autores:	A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa and J. Jung
Titulo:	A comprehensive training mode for robot-mediated upper limb rehabilitation
Congreso:	International Conference on NeuroRehabilitation
Publicación:	Springer Book: Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation II, pp: 1169-1174. ISBN 978-3-319-46669-9.
Lugar:	Segovia, España
Fecha:	Del 18 al 21 de Octubre de 2016
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

[53]

Autores:	A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, M. Marcos, Ch. Pinto, J. Corral, P. Bengoa
Título:	A Redundant Dynamic Modelling Procedure Based on Extra Sensors for Parallel Robot Control
Título del libro:	**Parallel Manipulators: Design, Applications and Dynamic Analysis**
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	Chapter 2 / 41-80 / ISBN: 978-1-63485-926-4, e-book ISBN: 978-1-63485-953-0 / Ed. Nova Science Publishers, Inc./ 2016 Series: Robotics Research and Technology
Lugar de publicación:	New York, EEUU
Clave:	CL

[54]

Autores:	**I. Cabanes**, A. Zubizarreta, Ch. Pinto, F. Artaza, M. Marcos, O. Altuzarra
Título:	Multidisciplinary Project-Based Learning of Robotic
Título del libro:	**Service Robots and Robotics: Design and Application**
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	Chapter 6 / 92-104 / DOI: 10.4018/978-1-4666-0291-5, ISBN: 978-1-4666-0291-5 (hardcover), ISBN: 978-1-4666-0292-2 (ebook), ISBN: 978-1-4666-0293-9 (print & perpetual Access) / Ed. IGI Global / 2012
Lugar de publicación:	Hershey, USA
Clave:	CL

[55]

Autores (p.o. de firma):	E. Portillo, A. Zubizarreta, M. Marcos, **I. Cabanes**
Título:	**Application of Artificial Neural Networks in Wire Electro-Discharge Machining (WEDM)**
Titulo del libro:	Artificial Neural Networks,
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	4/137-184/ Nova Science Publishers, Inc./2011/ **ISBN: 978-1-61761-553-5.**
Lugar de publicación:	New York, EEUU
Clave:	CL

[56]

Autores (p.o. de firma):	E. Portillo, **I. Cabanes**, M. Marcos, D. Orive, J.A. Sanchez
Título:	**Study Of Pulse Instability In Wire-Electro Discharge Machining Process**
Titulo del libro:	DAAAM International Scientific Book
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	3 / 371-382 / DAAAM Internacional,B.Katalinik / 2004 / **ISBN**: 3-901509-38-0

Lugar de publicación:	Viena, Austria
Clave:	CL

---

[57]

Autores (p.o. de firma):	J.A. Sánchez, **I. Cabanes**, J. González, N. Ortega, A. González, P. Maidagan
Título:	**Development of Optimum Electro Discharge Machining Technology for Aeronautical Alloys**
Título del libro:	DAAAM International Scientific Book
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	1 / 507-516 / B. Katalinic, DAAAM Internacional / 2002 / **ISBN:** 3-901509-30-5
Lugar de publicación:	Viena, Austria
Clave:	CL

---

4. LIBROS

Autores (p.o. de firma):	**I. Cabanes**, A. Zubizarreta
Título:	**Control y Programación de Robots**
Titulo de libro:	Control y Programación de Robots
Volumen / Páginas / Editorial / Año:	1 / 1-268 / Ed. Publicaciones Escuela Técnica Superior Ingeniería / 2009 / **ISBN**: 978-84-95809-66-7
Lugar de publicación:	Bilbao, España
Clave:	L

Patentes y modelos de utilidad

Software Registrado en el Registro de la Propiedad Intelectual Estatal

[1]

Inventores (p.o. de firma): I. Cabanes, Ch. Pinto
Título: Teachbot: Simulador gráfico de robots de robots serie

N. de solicitud: 00/2008/4665 País de prioridad: España Fecha de prioridad: 12/02/2008
Entidad titular: I. Cabanes, Ch. Pinto
Países a los que se ha extendido:
Empresa/s que la están explotando:

---

[2]

Inventores (p.o. de firma): I. Cabanes, A. Zubizarreta
Título: EduBot: Educational Robotics Toolbox

N. de solicitud: 00/2008/4664 País de prioridad: España Fecha de prioridad: 12/02/2008
Entidad titular: I. Cabanes, A. Zubizarreta
Países a los que se ha extendido:
Empresa/s que la están explotando:

Nota: Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2.º caso.

Estancias en centros extranjeros
(estancias continuadas superiores a un mes)

CLAVE: D = doctorado, P = posdoctoral, I = invitado, C = contratado, O = otras (especificar).

Centro: **Fundación INASMET** Innovación y Tecnología, dentro del Depto. de Materiales Cerámicos y Pulvimetalurgia
Localidad: San Sebastián País: España Fecha: 3/05/1999 a 30/07/2000 Duración (semanas): 56
Tema: Mecanizado de Cerámicas para la Fabricación de Utillajes Industriales (Gobierno Vasco - Proyecto MECER)
Clave: D

Centro: I**NRIA** (Institut National de Recherche en Informatique et en Automatique), Sophia-Antipolis
Localidad: Sophia-Antipolis País: Francia Fecha: 20/04/2004 al 03/05/2004 Duración (semanas): 2
Tema: Grupo de Investigación del Profesor Jean-Pierre Merlet en el área de Síntesis y Diseño de Robots de Cinemática Paralela.
Clave: P

Centro: Department of Control Engineering of the **Czech Technical University**
Localidad: Sophia-Antipolis País: Praga Fecha: 03/04/2006 al 07/04/2006 Duración (semanas): 1
Tema: Formación en Embedded Control System.
Clave: P

Contribuciones a congresos

1. CONGRESOS INTERNACIONALES

[1]

Autores:	A. Mancisidor, A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, A. Brull, A. Rodriguez and J. Hyung Jung.
Título:	Pre-clinical validation of the UHP multifunctional upper-limb rehabilitation robot based platform.
Congreso:	IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2018.
Publicación:	pags. 2299-2304, ISBN: 978-1-5386-8093-3.
Lugar:	Madrid, España.
Fecha:	Del 1 al 5 de Octubre de 2018
Indicios de calidad:	Congreso considerado de gran relevancia en el área de la Robótica. Los trabajos presentados a este congreso son evaluados por al menos tres revisores y el nivel de aceptación de los mismos es de 14%. Se trata de Actas editadas por IEEE correspondientes a congresos internacionales de categoría **"A" en el ranking CORE 2018**, que cataloga revistas incluidas en el JCR y Congresos internacionales equiparables en calidad. Este índice está incluido en el apartado c) de los criterios de valoración del subcampo 6-2: Ingenierías de la Comunicación, Computación y Electrónica de la CNEAI, convocada por RESOLUCIÓN de 6/11/07, de la Secretaría de Estado de Universidades e Investigación (BOE de 6/11/07).

[2]

Autores:	A. Mancisidor, A. Brull, A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, A. Rodriguez and J. Hyung Jung.
Título:	Measurement of complementary trunk movement in robot-mediated upper limb rehabilitation.
Congreso:	International Conference on NeuroRehabilitation, ICNR 2018.
Publicación:	pp: 365-370. ISBN 978-3-030-01844-3.
Lugar:	Pisa, Italia.
Fecha:	Del 16 al 20 de Octubre de 2018

[3]

Autores:	U. Etxegarai, E. Portillo, J. Irazusta**, I. Cabanes**, J. Larrauskin
Título:	An accesible lactate threshold assesment tool to support endurance athletes' trainings.
Congreso:	29th European Conference on Operational Research Conference
Lugar:	Valencia, España
Fecha:	Del 8 al 11 de Julio de 2018

[4]

Autores:	J. Martin Garechana, S. Endres and **I. Cabanes**.
Titulo:	Decentralized robot-cloud architecture for an autonomous transportation system in a smart factory.
Congreso:	SEMANTiCS 2017, 2nd Workshop on Linked Data in Robotics and Industry 4.0, LIDARI.
Publicación:	Vol. 2063 , pp. 1-8, ISSN: 1613-0073/2017
Lugar:	Amsterdam, Netherlands
Fecha:	Del 11 al 14 de Septiembre de 2017
Indicios de calidad:	Impact factor: 0,31 en CiteScore 2017; 0.167 en SJR 2017; 0.313 en SNIP 2017

[5]

Autores:	J. Martin, T. Fink, S. May and **I. Cabanes**.
Titulo:	An autonomous transport vehicle for the transportation in an active manufacturing facility with focus on the docking maneuver task.
Congreso:	3rd IEEE International Conference on Control, Automation and Robotics (ICCAR 2017)
Publicación:	pp. 365-370 , ISBN: 978-1-5090-6086-3/17, Ed. IEEE
Lugar:	Nagoya, Japón
Fecha:	Del 22 al 24 de Abril de 2017
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)
	Nº de citas en Scopus: 1; Nº citas Google Scholar: 0
	PREMIADO COMO MEJOR TRABAJO PRESENTADO EN EL ICCAR 2017

---

[6]

Autores:	A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa and J. Jung
Titulo:	Interaction force and motion estimators facilitating impedance control of the upper limb rehabilitation robot
Congreso:	2017 IEEE-RAS-EMBS International Conference on Rehabilitation Robotics (ICORR 2017)
Publicación:	561-566, ISBN: 978-1-5386-2295-7/17, Ed. IEEE
Lugar:	Londres, UK
Fecha:	Del 17 al 20 de Julio de 2017
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[7]

Autores:	Etxegarai, U., Portillo, E., Cabanes, I., Irazusta, J.
Titulo:	Estimation of lactate threshold using machine learning techniques
Congreso:	22nd European College of Sport Science Congress (ECSS)
Entidad Organizadora:	Ruhr University Bochum, TU Dortmund University and University of Duisburg-Essen
Publicación:	Book of abstracts of 22nd European College of Sport Science ECSS Congress. Ed. IEEEXplore. ISSN: 978-1-5386-2295-7, pp. 561-567. DOI: https://doi.org/10.1080/02640414.2018.1442185
Lugar:	MetropolisRuhr, Alemania
Fecha:	Del 5 al 8 de Julio de 2017
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[8]

Autores:	A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa and J. Jung
Titulo:	A comprehensive training mode for robot-mediated upper limb rehabilitation
Congreso:	International Conference on NeuroRehabilitation
Publicación:	Springer Book: Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation II, pp: 1169-1174. ISBN 978-3-319-46669-9.
Lugar:	Segovia, España
Fecha:	Del 18 al 21 de Octubre de 2016

Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

[9]

Autores:	J.C. Antolin, **I. Cabanes**, M. Marcos.
Titulo:	*Latching control for a point-absorber using a hydraulic PTO based on an array of double-acting hydraulic cylinders: Preliminary results.*
Congreso:	*Bilbao Marine Week 2017*
Lugar:	Bilbao, España
Fecha:	Del 27 al 31 de Octubre de 2017

[10]

Autores:	I. Calvo, J. Quesada , I. Cabanes, O. Barambones
Título	**Application of the PBL methodology at the B.Sc. in Industrial Electronics and Automation Engineering**
Congreso:	7th International Conference on European Transnational Education, ICEUTE 2016
Publicación:	Springer Book: Advances in Intelligent Systems and Computing 527, pp: 691-700. **ISBN**: 978-3-319-47364-2. 2016 DOI: 10.1007/978-3-319-47364-2_67
Lugar celebración:	San Sebastian, España
Fecha:	Del 19 al 21 de Octubre de 2016
Clave:	A

[11]

Autores:	A. Mancisidor, A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, P. Bengoa, J. Jung
Titulo:	Kinematic and dynamic modeling of a multifunctional rehabilitation robot UHP
Congreso:	5th International Workshop on Medical and Service Robots, MESROB 2016
Publicación:	Springer Book: New Trends in Medical and Service Robots. Design, Analysis and Control, Serie: Mechanisms and Machine Science, Vol. 48, pp. 117-130. ISBN 978-3-319-59971-7. doi:10.1007/978-3-319-59972-4_9
Lugar:	Castle St. Martin, Graz/Austria
Fecha:	Del 4 al 6 de Julio de 2016
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

[12]

Autores:	A. Mancisidor, A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, P. Bengoa, M. Marcos Muñoz, J. Hyung Jung
Titulo:	Enhanced force control using force estimation and nonlinearity compensation for the Universal Haptic Pantograph
Congreso:	IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems 2015
Publicación:	**ISBN**: 978-1-4799-9993-4, pp. 5599-5604, 2015 **DOI: 10.1109/IROS.2015.7354171**
Lugar:	Hamburgo, Alemania
Fecha:	Del 28 de Septiembre al 2 de Octubre de 2015
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares).

[13]

Autores:	P. Bengoa, A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, A. Mancisidor, E. Portillo
Titulo:	A Stable Model Based Control Scheme Based on Extra Sensors for Parallel Robots
Congreso:	IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems 2015
Publicación:	**ISBN**: 978-1-4799-9993-4, pp. 3170-3175, 2015 **DOI: 10.1109/IROS.2015.7353816**
Lugar:	Hamburgo, Alemania
Fecha:	Del 28 de Septiembre al 2 de Octubre de 2015
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares).

---

[14]

Autores:	J. Antolín-Urbaneja, A. Cortés, M. Marcos, J. Lasa**, I. Cabanes**
Título:	**A Power Take-Off behaviour at high pressure operation point, using four double-acting hydraulic cylinders modelled by a port-based approach**
Congreso:	11th European Wave & Tidal Energy Conference, EWTEC 2015 ISBN, pp.
Lugar:	Nantes, Francia
Fecha:	Del 6 al 11 Septiembre de 2015
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[15]

Autores:	A. Arriandiaga, E. Portillo, J.A. Sanchez, **I. Cabanes**
Título:	On-line Surface Roughness Prediction in Grinding Using Recurrent Neural Networks
Congreso:	**Engineering Applications of Neural Networks**
Publicación:	Springer, Communications in Computer and Information Science **ISBN**: 978-3-319-23981-1, 978-3-319-23983-5 (eBook). CCIS 517, pp. 24-34, 2015 **DOI: 10.1007/978-3-319-23983-5_3**
Lugar:	Rodas, Grecia
Fecha:	Del 25 al 28 de Septiembre de 2015
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **SCOPUS (Elsevier)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[16]

Autores:	A. Zubizarreta, M. Larrea, E. Irigoyen, **I. Cabanes**
Título:	**Real Time Parallel Robot Direct Kinematic Problem Computation using Neural Networks**
Congreso:	Proceedings of the 10th International Conference on Soft Computing Models in Industrial and Environmental Applications
Publicación:	ISBN: 978-3-319-19718-0**ISSN**: 2194-5357, Vol. 368, pp. 285-296. **DOI: 10.1007/978-3-319-19719-7**
Lugar:	Burgos, España
Fecha:	Del 15 al 17 de Junio de 2015
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **SCOPUS (Elsevier)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[17]

Autores:	J. Antolín-Urbaneja, A. Cortés, M. Marcos, J. Lasa, P. Estensoro, **I. Cabanes**
Título:	**Assembled PTO based on an array of double-acting hydraulic cylinders for WECs: from Conceptual Design to an Adjusted Detailed Model**
Congreso:	Bilbao Marine Energy Week
Lugar:	Bilbao, España
Fecha:	Del 20 al 24 Abril de 2015

---

[18]

Autores:	A. Zubizarreta, A. Mancisidor, **I. Cabanes**, E. Portillo
Título:	**Real-Time performance evaluation of Neural Network based estimations of the Direct Kinematic Problem of Parallel Robots**
Congreso:	International Conference on Robot, Robot 2013
Publicación:	CD. Sección de Publicaciones de la ETSI de Madrid
Lugar:	Madrid, España
Fecha:	Del 28 al 29 de Noviembre de 2013

---

[19]

Autores:	A. Colina, G. Lerma**, I. Cabanes**, I. Iglesias
Título:	Modelling and Control of a Semi-active Suspension System
Congreso:	Second Conference on Mechanism, Transmissions and Applications, MeTrApp 2013
Publicación:	**ISBN**: 978-94-0077484-1, **ISSN**: 2211-0984. **New Advances in Mechanisms, Transmissions and Applications. Mechanisms and Machine Sciences** Vol. 17, pp. 25-32. Ed. **Springer (London)**, 2013 **DOI: 10.1007/978-94-007-7485-8_4**
Lugar:	Bilbao, España
Fecha:	Del 2 al 4 de Octubre de 2013
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **SCOPUS (Elsevier)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[20]

Autores:	A. Zubizarreta**, I. Cabanes**, M. Marcos, Ch. Pinto, J. Corral
Título:	Robust Model Based Predictive Control for Trajectory Tracking of Parallel Robots
Congreso:	Second Conference on Mechanism, Transmissions and Applications, MeTrApp 2013
Publicación:	**ISBN**: 978-94-0077484-1, **ISSN**: 2211-0984. **New Advances in Mechanisms, Transmissions and Applications. Mechanisms and Machine Sciences** Vol. 17, pp. 341-348. Ed. **Springer (London),** 2013 **DOI: 10.1007/978-94-007-7485-8_42**
Lugar:	Bilbao, España
Fecha:	Del 2 al 4 de Octubre de 2013
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[21]

Autores:	J.C. Antolín-Urbaneja, J. Lasa, P. Estensoro**, I. Cabanes**, M. Marcos
Título:	Innovative hydraulic Power take-Off construction and performance tests for Wave Energy Conversion
Congreso:	International Conference on MEMS and Mechanics (ISMAM 2013)

Publicación:	
Lugar:	Nanjing (China)
Fecha:	Del 2 al 4 de Mayo de 2013

---

[22]

Autores:	A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, M. Marcos, Ch. Pinto
Título:	**Experimental validation of the Extended Computed Torque Control approach in the 5R parallel robot prototype**
Congreso:	International Conference on Intelligent Robotics and Applications, ICIRA 2012
Publicación:	**ISBN**: 978-3-642-33508-2; **ISBN**: 978-3-642-33514-3, **ISBN**: 978-3-642-33502-0. Lecture Notes in Computer Science. Vol. 7507/2012, pp. 509-518, Ed. IEEE, **DOI: 10.1007/978-3-642-33515-0_50, 2012**
Lugar:	Montreal, Canadá
Fecha:	Del 3 al 5 de Octubre de 2012
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[23]

Autores:	*E. Portillo, **I. Cabanes**, J.A. Sánchez, D. Orive, N. Ortega, M. Marcos*
Título:	**A case study of a flexible software tool in the drilling process**
Congreso:	1st IFAC Conference on Embedded Systems, Computational Intelligence and Telematics in Control, CESCIT 2012
Publicación:	**ISBN**: 978-3-902661-97-5. pp. 333-338. Ed. International Federation of Automatic Control, IFAC, 2012 **DOI: 10.3182/20120403-3-DE-3010.00025**
Lugar:	Würzburg, Germany
Fecha:	Del 3 al 5 de Abril de 2012
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **SCOPUS (Elsevier)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[24]

Autores:	A. Zubizarreta, E. Portillo, **I. Cabanes**, M. Marcos, Ch. Pinto
Título:	**Evaluating sensor configurations for the Extended CTC approach based on Sensitivity Analysis**
Congreso:	18th International Federation of Automatic Control (IFAC WORLD CONGRESS)
Publicación:	**ISBN:** 978-3-902661-93-71. Ed. IFAC, Vol. 18, part. 1, pp.1078-1083, **DOI: 10.3182/20110828-6-IT-1002.00860, 2011**
Lugar:	Milán, Italia
Fecha:	Del 28 de Agosto al 2 Septiembre de 2011
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en **SCOPUS (Elsevier)** procedente del congreso mundial (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[25]

Autores:	A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, M. Marcos, Ch. Pinto
Título:	**Real Time Validation and Control Environtment for Parallel Robot Control Design**
Congreso:	ASME International Design Engineering Technical Conference and Computers and Information Engineering Conference.

Publicación:	**ISBN**: 978-0-7918-5483-9. Nº DETC2011-4259, pp. 659-667, 2011 **DOI: 10.1115/DETC2011-47259**
Lugar:	Washington DC, USA
Fecha:	Del 28 al 31 de Agosto de 2011
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[26]

Autores:	A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, M. Marcos, Ch.Pinto, E. Portillo
Título:	**Extended CTC Control for Parallel Robots**
Congreso:	15th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Publicación:	**ISBN**: 978-1-4244-6848-5. **ISSN**: 1946-0740. Ed. IEEE, pp. 1-8, **DOI: 10.1109/ETFA.2010.5641194, 2010**
Lugar:	Bilbao, España
Fecha:	Del 13 al 16 de Septiembre de 2010
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[27]

Autores:	Asier Zubizarreta, **Itziar Cabanes**, Marga Marcos, Charles Pinto, Eva Portillo
Título:	***Redundant Dynamic Modelling of the 3RRR Parallel Robot for control error reduction***
Congreso:	European Control Conference 2009
Publicación:	**ISBN:** 978-963-311-369-1**.** Ed. IEEE. Vol. 3, pp. 2205-2211, 2009
Lugar:	Budapest, Hungria
Fecha:	Del 23 al 26 de Agosto de 2009
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[28]

Autores:	**I. Cabanes,** A. Zubizarreta, M. Marcos, Ch. Pinto
Título:	***Real time distributed control of parallel robots using redundant sensors***
Congreso:	40th International Symposium on Robotics, ISR
Publicación:	**ISBN:** 978-84-920933-8-0. Ed. AER-ATP & International Federation on Robotics, IFR, pp. 139-144, 2009
Lugar:	Barcelona, España
Fecha:	Del 10 al 13 de Marzo de 2009
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[29]

Autores:	A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, M. Marcos, Ch. Pinto
Título:	**Control of Parallel Robots Using Passive Sensor Data**
Congreso:	IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2008

Publicación:	**ISBN**: 978-1-4244-2058-2. Ed. IEEE, Catalog number: CFP08IRO-CDR, pp. 2398-2406, 2008 **DOI: 10.1109/IROS.2008.4650737**
Lugar de publicación:	Niza, Francia
Fecha:	Del 22 al 26 de Septiembre de 2008
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[30]

Autores:	I. Calvo, **I. Cabanes**, A. Noguero, A. Zubizarreta, L. Almeida, M. Marcos
Título:	**Using a CORBA Synchronous Scheduling Service in Pick&Place Operations**
Congreso:	13th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Publicación:	**ISBN**: 1-4244-1506-3. Ed. IEEE, Catalog Number: 08TH8968C, pp. 464-468, 2008. **DOI: 10.1109/ETFA.2008.4638437**
Lugar:	Hamburgo, Alemania
Fecha:	Del 15 al 18 de Septiembre de 2008
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[31]

Autores:	E. Portillo, M. Marcos, **I. Cabanes**, A. Zubizarreta, J.A. Sanchez
Título:	**Artificial Neural Networks for Detecting Instability Trends in Different Workpiece Thicknesses in a Machining Process**
Congreso:	2008 American Control Conference
Publicación:	**ISBN:** 978-1-4244-2079-7. **ISSN**: 743-1619. Ed. IEEE, Catalog Number: CFP08ACC-CDR WeB11, pp. 1064-1069, 2008. **DOI: 10.1109/ACC.2008.4586633**
Lugar:	Seattle, USA
Fecha:	Del 11 al 13 de Junio de 2008
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares).

---

[32]

Autores(p.o. de firma):	E. Portillo, M. Marcos**, I. Cabanes**, A. Zubizarreta, J. A. Sánchez
Título:	**ANN for Interpolating Instability Trends in WEDM**
Congreso:	17th World Congress IFAC, International Federation of Automatic Control
Publicación:	**ISBN:** 978-1-1234-7890-2, Ed. International Federation of Automatic Control, Vol. 17, part. 1, pp. 2230-2235, 2008. **DOI: 10.3182/20080706-5-KR-1001.00376.**
Lugar:	Seoul, Korea
Fecha:	Del 6 al 11 de Julio de 2008
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[33]

Autores(p.o. de firma):	E. Portillo, M. Marcos, **I. Cabanes**, D. Orive, J.A. Sanchez
Título:	**Real-Time Monitoring and Diagnosis Platform for a Machining Process**
Congreso:	17th World Congress IFAC, International Federation of Automatic Control

Publicación:	**ISBN:** 978-1-1234-7890-2, Ed. International Federation of Automatic Control, Vol. 17, part. 1, pp. 10674-10679, **DOI: 10.3182/20080706-5-KR-1001.01809.**
Lugar:	Seoul, Korea
Fecha:	Del 6 al 11 de Julio de 2008
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[34]

Autores:	E. Portillo, **I. Cabanes**, M. Marcos, A. Zubizarreta
Título:	**On the Application of Recurrent Neural Network Techniques for Detecting Instability Trends in an Industrial Process**
Congreso:	12th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Publicación:	**ISBN**: 1-4244-0826-1. Ed. IEEE, Catalog number: 07TH8932C, pp. 242-248, 2007 **DOI: 10.1109/EFTA.2007.4416775**
Lugar:	Patras, Grecia
Fecha:	Del 25 al 28 de Septiembre de 2007
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[35]

Autores:	E. Portillo, **I. Cabanes**, M. Marcos, J.A. Sánchez
Título:	**Supervision of WEDM process degradation**
Congreso:	2nd Manufacturing Engineering Society Internacional Conference, CISIF-MESIC 2007
Publicación:	**ISBN**: 978-84-611-8001-1. Edición Digital, 2007
Lugar de publicación:	Madrid, España
Fecha:	Del 9 al 11 de Julio de 2007
TIPO DE PUBLICACION:	A

---

[36]

Autores:	E. Portillo, **I. Cabanes**, M. Marcos, J.A. Sánchez
Título:	**Anticipation of wire breakage in WEDM based on neural networks**
Congreso:	15th International Symposium of ElectroMachining,
Publicación:	**ISBN**: 978-0-9794977-0-4. Ed. K.P. Rajurkar and M.M. Sundaram (Univ. de Nebraska-Llincoln), R.L. Resnick (The Ex One Company), Vol. 1, pp. 133-139, 2007
Lugar:	Pittsburgh, Pennsylvania, USA.¡
Fecha:	Del 23 al 27 de Marzo de 2007
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[37]

Autores:	J. Portillo, E. Estevez, **I. Cabanes**, M. Marcos
Título:	**Network for microcontroller-based Real Time Distributed Control Systems**
Congreso:	32nd Conference of the IEEE Industrial Electronics Society
Publicación:	**ISBN**: 1-4244-0136-4. **ISSN**: 1553-572X. Ed. IEEE, Catalog number: 06CH37763C, pp. 4644 – 4649, **DOI: 10.1109/IECON.2006.348148, 2006**

Lugar:	Paris, Francia
Fecha:	Del 6 al 10 de Noviembre de 2006
Indicios de calidad:	Publicación electrónica indexada en el **ISI (Web of Science)** procedente del congreso internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

---

[38]

Autores:	N. Iriondo, F. Artaza, S. Calvo, **I. Cabanes**, D. Orive, M. Marcos
Título:	**A methodology for components based modelling: application to a heat treatment line**
Congreso:	**UKAC IEE - Control 2004**
Publicación:	Proceedings of UKAC IEE - Control 2004, formato CD. ISBN: 0-86197-130-2
Lugar:	University of Bath, UK
Fecha:	Del 6 al 9 de Septiembre de 2004

---

[39]

Autores:	A. Lamikiz, L.N. López de Lacalle, M. Salgado, **I. Cabanes**
Título:	**Un enfoque cuantitativo en el uso de estrategias de mecanizado a alta velocidad de superficies complejas mediante el uso de modelización del proceso**
Congreso:	**V Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica**
Publicación:	**ISBN**: 980-11-0548-8. Memorias del V Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica, 2001
Lugar:	Mérida, Venezuela
Fecha:	Del 23 al 26 de Octubre 2001

---

[40]

Autores:	J.A. Sánchez, N. Ortega, F.J. Campa, N. Bañuelos, **I. Cabanes**, E. Sasía, A. García, X. De Maidagan
Título:	**Análisis de la precisión del corte de esquinas en operaciones de Electroerosión por Hilo**
Congreso:	**V Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica**
Publicación:	**ISBN**: 980-11-0548-8. Memorias del V Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica, 2001
Lugar celebración:	Mérida, Venezuela
Fecha:	Del 23 al 26 de Octubre 2001

---

[41]

Autores:	I**. Cabanes**, X. de Maidagan, J.A. Sánchez, A. Garcia, A. Lamikiz, L.N. López Lacalle
Título:	**Electro Discharge Machining of Boron Carbide Industrial Components**
Congreso:	**XIII International Symposium on Electro-Machining, ISEM**
Publicación:	**ISBN**: 932064-0-7. Ed. Fundación Tekniker, Vol.1, pp. 341-359, 2001
Lugar:	Bilbao, España
Fecha:	Del 9 al 11 de Mayo de 2001

---

[42]

Autores:	J.A. Sánchez, **I. Cabanes**, S. Vadchenko, F.J. Seco, M. Gutiérrez
Título:	**Machining of Cermet Components Fabricated by SHS**
Congreso:	**2000 Powder Metallurgy World Congress**
Publicación:	2000 Powder Metallurgy World Congress Abstracts
Lugar:	Kyoto internacional Conference Hall, Japón
Fecha:	Del 12 al 16 de Noviembre 2000

---

[43]

Autores:	**I. Cabanes**, J.A Sánchez, L.N. López de Lacalle, J. Pérez, J.I. Llorente

Título:	**Electrodischarge Machining of Advanced Ceramics**
Congreso:	9th International DAAAM Symposium in Intelligent Manufacturing, Automation & Networking
Publicación:	**ISBN:** 3-901509-08-9, Ed. B.Katalinic, DAAAM International, Vol. 3, pp. 83-85, 1998
Lugar:	Napoca, Rumania
Fecha:	Del 22 al 24 de Octubre de 1998

2. CONGRESOS NACIONALES

[1]

Autores:	I. Sesar-Gil, A. Mancisidor, A. Brull, A. Zubizarreta, **I. Cabanes**
Título	**Development of an instrumented crutch to measure inclination and discharged weight (**Desarrollo de una muleta sensorizada para medir la inclinación y el peso descargado)
Congreso:	XXXIX Jornadas de Automática
Publicación:	pp.80-87. ISBN: 978-84-09-04460-3 Ed. CEA-IFAC, 2018
Lugar celebración:	Badajoz, España
Fecha:	Del 5 al 7 de Septiembre de 2018
Clave:	A

[2]

Autores:	A. Mancisidor, A. Brull, A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, E. Portillo, A. Rodriguez, R.Berriozabalgoitia
Título	**Análisis de la postura del tronco en terapias de rehabilitación mediante robots**
Congreso:	XXXIX Jornadas de Automática
Publicación:	pp.1-7. ISBN: 978-84-09-04460-3. Ed. CEA-IFAC, 2018
Lugar celebración:	Badajoz, España
Fecha:	Del 5 al 7 de Septiembre de 2018
Clave:	A

[3]

Autores:	A. Mancisidor, **I. Cabanes**, A. Zubizarreta, E. Portillo, A. Rodriguez, A. Brull
Título	**Robot de Rehabilitación Configurable para Terapias del miembro Superior**
Congreso:	XXXV Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica
Publicación:	XXV Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica
Publicación:	pp. 279-282 , ISBN: 978-84-9082-797-0, 2017
Lugar celebración:	Bilbao, España
Fecha:	Del 29 de Noviembre al 1 de Diciembre 2017
Clave:	A

[4]

Autores:	I. Sesar, **I. Cabanes**, A. Zubizarreta, E. Portillo, A. Rodriguez, J. Torres-Unda
Título	**Caracterización del Apoyo en la Marcha Asistida con una Muleta**
Congreso:	XXXV Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica
Publicación:	ISBN: 978-84-9082-797-0, 2017
Lugar celebración:	Bilbao, España
Fecha:	Del 29 de Noviembre al 1 de Diciembre 2017
Clave:	A

[5]

Autores:	X. Cearsolo, I. Cabanes, J.A. Sánchez, I. Pombo, E. Portillo
Título	**Artezketa prozesuan diamantagailuaren higadura antzemateko metodologia berri baten definizioa lehorreko baldintzatan**
Congreso:	Congreso Tecnologías de Fabricación y Máquinas-Herramienta
Publicación:	Ed. Advanced Manufacturing Technologies, AFM, 2017
Lugar celebración:	San Sebastián, España
Fecha:	Del 25 al 26 de Octubre de 2017
Clave:	A

[6]

Autores:	A. Mancisidor, A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, P. Bengoa, A. Brull
Título	**Estimadores de fuerza y movimiento para el control de un robot de rehabilitación de extremidad superior**
Congreso:	XXXVIII Jornadas de Automática
Publicación:	**ISBN**: 978-84-16664-74-0. Ed. CEA-IFAC, 2017
Lugar celebración:	Gijón, España
Fecha:	Del 6 al 8 de Septiembre de 2017
Clave:	A

[7]

Autores:	S. Mata, A. Zubizarreta, I. Nieva, I. Cabanes, Ch. Pinto
Título	Control MPC basado en un modelo LTV para seguimiento de trayectoria con estabilidad garantizada
Congreso:	XXXVIII Jornadas de Automática
Publicación:	pp.122-129, **ISBN**: 978-84-16664-74-0. Ed. CEA-IFAC, 2017
Lugar celebración:	Gijón, España
Fecha:	Del 6 al 8 de Septiembre de 2017
Clave:	A

[8]

Autores:	S. Mata, A. Zubizarreta, I. Nieva, **I. Cabanes**, Ch. Pinto,
Título	**Control MPC basado en un modelo LTV para un control de seguimiento de trayectoria**
Congreso:	XXXVII Jornadas de Automática
Publicación:	Pags. 122-129, **ISBN**: 978-84-617-4298-1. Ed. CEA-IFAC, 2016
Lugar celebración:	Madrid, España
Fecha:	Del 7 al 9 de Septiembre de 2016
Clave:	A

[9]

Autores:	A. Mancisidor, A. Zubizarreta, **I. Cabanes,** P. Bengoa, I. Sesar
Título	**Modelado cinemático y dinámico del robot UHP en el modo de rehabilitación Wrist**
Congreso:	XXXVII Jornadas de Automática

Publicación:	Págs. 35-42, **ISBN**: 978-84-617-4298-1. Ed. CEA-IFAC, 2016
Lugar celebración:	Madrid, España
Fecha:	Del 7 al 9 de Septiembre de 2016
Clave:	A

---

[10]

Autores:	A. Mancisidor, A. Zubizarreta, **I. Cabanes,** P. Bengoa
Título	**Control de fuerza con compensación no lineal y estimación de fuerza del robot háptico UHP**
Congreso:	XXXVI Jornadas de Automática
Publicación:	Págs. 169-176, **ISBN**: 978-84-15914-12-9 . Ed. CEA-IFAC, 2015
Lugar celebración:	Bilbao, España
Fecha:	Del 2 al 4 de Septiembre de 2015
Clave:	A

Premio en el área de Robótica al mejor trabajo.

---

[11]

Autores:	P. Bengoa, A. Zubizarreta, A. Mancisidor, **I. Cabanes**, E. Portillo
Título	**Control basado en modelo para robots paralelos con sensorización redundante**
Congreso:	XXXVI Jornadas de Automática
Publicación:	**ISBN**: 978-84-15914-12-9 . Ed. CEA-IFAC, 2015
Lugar celebración:	Bilbao , España
Fecha:	Del 2 al 4 de Septiembre de 2015
Clave:	A

---

[12]

Autores:	P. Bengoa, A. Zubizarreta, A. Mancisidor, **I. Cabanes**, E. Portillo
Título	**Modos asumidos y elementos finitos: comparativa de modelos para robots flexibles**
Titulo de libro:	Proceedings de las XXXV Jornadas de Automática. 2014
Volumen / Páginas / Editorial / Año:	**ISBN**: 13: 978-84-697-0589-6. Ed. CEA-IFAC, 2014
Lugar celebración:	Valencia , España
Fecha:	Del 3 al 5 de Septiembre de 2014
Clave:	A

---

[13]

Autores:	S. Mata, A. Zubizarreta, Ch. Pinto, **I. Cabanes**
Título	**Modelado multibody y validación de un vehículo.**
Titulo de libro:	Proceedings de las XXXV Jornadas de Automática
Volumen / Páginas / Editorial / Año:	**ISBN**: 13: 978-84-697-0589-6. Ed. CEA-IFAC, 2014
Lugar celebración:	Valencia , España
Fecha:	Del 3 al 5 de Septiembre de 2014
Clave:	A

---

[14]

Autores:	S. Mata, A. Zubizarreta, E. Portillo, I. Cabanes, D. Orive, M. Marcos, Ch. Pinto
Título:	**Arquitectura de Supervisión y Control en Tiempo Real de un vehículo Fórmula Student Eléctrico**
Tipo de participación:	Ponencia / Co-autor
Congreso:	**XXXIII Jornadas de Automática**

Titulo de libro:	Proceedings de las XXXIII Jornadas de Automática
Volumen / Páginas / Editorial / Año:	CD / CEA-IFAC / 2011 / **ISBN:**
Lugar celebración:	Vigo, España
Fecha:	5, 6 y 7 de septiembre de 2012

---

[15]

Autores:	**I. Cabanes**, A. Zubizarreta, E. Portillo, D. Orive, Ch. Pinto, M. Marcos
Título	**Control strategies using redundant sensors applied to parallel robots**
Titulo de libro:	Proceedings de Robot 2011
Volumen / Páginas / Editorial / Año:	1/ 189 -197/ 2011/ **ISBN:** 978-84-615-6787-4 / 2011
Lugar celebración:	Sevilla , España
Fecha:	Del 28 al 29 de Noviembre de 2011
Clave:	A

---

[16]

Autores:	A. Zubizarreta, E. Portillo, D. Orive, **I. Cabanes,** M. Marcos
Título:	**Método basado en el análisis de sensibilidad para la evaluación de configuraciones del Control de Par Computado Extendido en la plataforma Gough-Stewart**
Titulo de libro:	Proceedings de las XXXII Jornadas de Automática
Volumen / Páginas / Editorial / Año:	CD / CEA-IFAC / 2011 / **ISBN: 978-84-694-6454-0**
Lugar celebración:	Sevilla, España
Fecha:	Del 7 al 9 de Septiembre de 2011
Clave:	A

---

[17]

Autores:	A. Zubizarreta, E. Portillo, M. Marcos, **I. Cabanes**
Título:	**Control CTC Extendido aplicado al robot paralelo 5R**
Titulo de libro:	Proceedings de las XXXI Jornadas de Automática
Volumen / Páginas / Editorial / Año:	CD / CEA-IFAC / 2010 / **ISBN: 978-84-693-0715-1**
Lugar celebración:	Jaen, España
Fecha:	Del 8 al 10 de Septiembre de 2010
Clave:	A

---

[18]

Autores:	A. Zubizarreta, E. Portillo, M. Marcos, **I. Cabanes**
Título:	**Entorno de validación y control en Tiempo Real para robots paralelos. Aplicación al 5R**
Titulo de libro:	Proceedings de las XXXI Jornadas de Automática
Volumen / Páginas / Editorial / Año:	CD / CEA-IFAC / 2010 / **ISBN: 978-84-693-0715-1**
Lugar celebración:	Jaen, España
Fecha:	Del 8 al 10 de Septiembre de 2010
Clave:	A
	Premio en el área de Tiempo Real al mejor trabajo

---

[19]

Autores:	V. López, E. Portillo, **I. Cabanes,** D. Orive, J.A. Sanchez, M. Marcos
Título:	**Análisis del proceso de taladrado para el diseño de una estrategia de control en potencia**
Titulo de libro:	Proceedings de las XXXI Jornadas de Automática
Volumen / Páginas / Editorial / Año:	CD / CEA-IFAC / 2010 / **ISBN: 978-84-693-0715-11**
Fecha:	Del 8 al 10 de Septiembre de 2010

Lugar celebración:	Jaen, España
Clave:	A

---

[20]

Autores (p.o. de firma):	A. Zubizarreta, E. Portillo, M. Marcos, **I. Cabanes**
Título:	**Plataforma de pruebas en Tiempo Real para el desarrollo de algoritmos de control en Robots**
Titulo de libro:	Proceedings de las XIII Jornadas de Tiempo Real
Volumen / Páginas / Editorial / Año:	91-102 / 2010 / Ed. Manuel I. Capel y J.A. Holgado. /**ISBN**-10: 978-84-92757-51-0
Lugar de publicación:	Granada, España
Fecha:	Del 4 al 5 de Febrero de 2010
Clave:	A

---

[21]

Autores (p.o. de firma):	A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, E. Portillo, D. Orive, M. Marcos
Título:	**Control de Par Computado Extendido para la reducción de errores en el Robot Paralelo 3RRR**
Título del libro:	Actas de las XXX Jornadas de Automática,
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	Versión electrónica / 2009 / **ISBN:** 13-978-84-692-2387-1
Lugar de publicación:	Valladolid, España
Fecha:	Del 2 al 4 de Septiembre de 2009
Clave:	A

---

[22]

Autores (p.o. de firma):	V. Ruiz, I. Cabanes, A. Zubizarreta, M. Marcos, E. Portillo
Título:	**BUGGY: prototipo de robot móvil de servicio para asistencia a personas con movilidad restringida**
Título del libro:	Actas de las XXX Jornadas de Automática,
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	Versión electrónica / 2009 / **ISBN:** 13-978-84-692-2387-1
Lugar de publicación:	Valladolid, España
Fecha:	Del 2 al 4 de Septiembre de 2009
Clave:	A

---

[23]

Autores (p.o. de firma):	A. Zubizarreta, E. Portillo, **I. Cabanes**, M. Marcos, D. Orive, Ch. Pinto
Título:	**A Real Time Framework for testing Advanced Control Techniques in Parallel Robots**
Titulo de libro:	Proceedings de las XII Jornadas de Tiempo Real
Volumen / Páginas / Editorial / Año:	117-123 / 2009 / IMPRIME Copy Red, S.A. /**ISBN**-13: 978-84-89315-55-6; ISBN-10: 84-89315-55-8
Lugar de publicación:	Madrid, España
Fecha:	Del 5 al 6 de Febrero de 2009
Clave:	A

---

[24]

Autores (p.o. de firma):	A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, M. Marcos, D. Orive, Ch. Pinto
Título:	**Distributed Control of parallel robots using passive sensor data**
Titulo de libro:	Proceedings de las X Jornadas de Tiempo Real
Volumen / Páginas / Editorial / Año:	2008 /

Lugar de publicación:	Mallorca, España
Fecha:	Del 7 al 8 de Febrero de 2008
Clave:	A

---

[25]

Autores (p.o. de firma):	A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, E. Portillo, D. Orive, M. Marcos
Título:	**Modelado dinámico de robots paralelos considerando sensórica redundante**
Título del libro:	Actas de las XXIX Jornadas de Automática,
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	Versión electrónica / 2008 / **ISBN:** 978-84-691-6883-7
Lugar de publicación:	Universitat Rovira i Virgili - Tarragona, España
Fecha:	Del 3 al 5 de Septiembre de 2008
Clave:	A

---

[26]

Autores (p.o. de firma):	E. Portillo, M. Marcos, **I. Cabanes**, D. Orive, J.A. Sánchez
Título:	**Sistema de Supervisión en Tiempo Real del Proceso de Electroerosión por Hilo**
Título del libro:	Máquina-Herramienta y Tecnologías de Fabricación,
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	formato CD / INVEMA / 2008 / **ISBN:** 978-84-934065-1-6
Lugar de publicación:	San Sebastian, España
Fecha:	Del 15 al 17 de Octubre de 2008
Clave:	A

---

[27]

Autores (p.o. de firma):	A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, M. Marcos, D. Orive, Ch. Pinto
Título:	**Generador de trayectorias para robots paralelos: aplicación al manipulador plano 5R**
Título del libro:	Actas de las XXVIII Jornadas de Automática,
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	Versión electrónica / 2007 / **ISBN**: 978-84-690-7497-8
Lugar de publicación:	Huelva, España
Fecha:	Del 5 al 7 de Septiembre de 2007
Clave:	A

---

[28]

Autores (p.o. de firma):	E. Portillo, **I. Cabanes**, M. Marcos, J.A. Sánchez
Título:	**Sistema de diagnóstico de la rotura del hilo en el proceso de electroerosión: EDMONS**
Título del libro:	Máquina-Herramienta y Tecnologías de Fabricación,
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	2 / 743 - 754 / INVEMA / 2006 / **ISBN:** 934065-2-X
Lugar de publicación:	San Sebastián, España
Fecha:	Del 18 al 20 de Octubre de 2006
Clave:	A
	Premio del XVI Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de Fabricación **al mejor trabajo presentado por una Escuela Técnica**

---

[29]

Autores (p.o. de firma):	E. Portillo, **I. Cabanes**, M. Marcos, A. Zubizarreta
Título:	**Detección de la degradación del proceso WEDM basada en redes neuronales**
Título del libro:	Actas de las XXVII Jornadas de Automática
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	1059-1068/ Ed. Univ. de Almeria / 2006 / **ISBN**: 84-689-9417-0.

Lugar de publicación:	Almeria, España
Fecha:	Del 6 al 9 de Septiembre de 2006
Clave:	A
	Premio en el área de Control Inteligente al mejor trabajo

[30]

Autores (p.o. de firma):	**I. Cabanes**, E. Portillo, M. Marcos, D. Orive, J.A. Sánchez
Título:	**Simulador para la detección de inestabilidades en el proceso WEDM basado en reglas heurísticas**
Título del libro:	Actas de las XXVI Jornadas de Automática,
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	93-100 / 2005 **/ ISBN:** 84-689-0730-8
Lugar de publicación:	Elche, España
Fecha:	Del 7 al 10 de Septiembre de 2005
Clave:	A

[31]

Autores (p.o. de firma):	E. Estévez, I. Torre, U. Gangoiti, M. Marcos, J. Portillo, D. Orive, N. Iriondo, **I. Cabanes**, I. Sarachaga, F. Artaza
Título:	**Modelado basado en componentes de sistemas distribuidos de control industrial**
Título del libro:	Actas de las XXVI Jornadas de Automática,
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	991-1002 / 2005 **/ ISBN:** 84-689-0730-8
Lugar de publicación:	Elche, España
Fecha:	Del 7 al 10 de Septiembre de 2005
Clave:	A

[32]

Autores (p.o. de firma):	E. Portillo, **I. Cabanes**, M. Marcos, D. Orive, J.A. Sánchez
Título:	**Análisis de la inestabilización del proceso de corte por electroerosión por Hilo**
Título del libro:	Máquina-Herramienta y Tecnologías de Fabricación
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	1 / 95 - 113 / INVEMA / 2004 / **ISBN:** 931828-8-5
Lugar de publicación:	San Sebastián, España
Clave:	A

[33]

Autores (p.o. de firma):	E. Portillo, **I. Cabanes**, D. Orive, M. Marcos
Título:	**Sistema de adquisición y diagnóstico del proceso de corte por electroerosión por hilo**
Título del libro:	Actas de las XXV Jornadas de Automática
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	formato CD / 2004 **/ ISBN:** 84-688-7460-4
Lugar de publicación:	Ciudad Real, España
Fecha:	8, 9 y 10 de Septiembre de 2004
Clave:	A

[34]

Autores (p.o. de firma):	N. Iriondo, F. Artaza, S. Calvo, **I. Cabanes**, D. Orive, M. Marcos
Título:	**Metodología para el diseño jerárquico de sistemas de control industrial validado mediante modelado basado en componentes**
Título del libro:	Actas de las XXV Jornadas de Automática.
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:	formato CD / 2004 / **ISBN:** 84-688-7460-4
Lugar de publicación:	Ciudad Real, España
Fecha:	8,9 y 10 de Septiembre de 2004

Clave: A

---

[35]

Autores (p.o. de firma): E. Estevez, U. Gangoiti, S. Calvo, M. Marcos, D. Orive, J. Portillo, N. Iriondo, **I. Cabanes**, I. Sarachaga, F. Artaza, I. Calvo, F. López, J. Barandiarán
Título: **Perfil UML para especificación y arquitectura hardware y software para sistemas de control basados en IEC1131-1**
Título del libro: Actas de las XXIV Jornadas de Automática
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: formato CD / 2003 / **ISBN:** 84-931846-7-5
Lugar de publicación: León, España
Fecha: 10, 11 y 12 de Septiembre de 2003
Clave: A

---

[36]

Autores (p.o. de firma): E. Estevez, U. Gangoiti, S. Calvo, M. Marcos, D. Orive, J. Portillo, N. Iriondo, **I. Cabanes**, I. Sarachaga, F. Artaza, I. Calvo, F. López, J. Barandiarán
Título: **Entorno de co-simulación basado en CORBA para sistemas de control industrial: Aplicación a una Línea de Tratamiento en Caliente**
Título del libro: Actas de las XXIV Jornadas de Automática
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: formato CD / 2003 / **ISBN:** 84-931846-7-5
Lugar de publicación: León, España
Fecha: 10, 11 y 12 de Septiembre de 2003
Clave: A
Premio en el área de Tiempo Real al mejor trabajo

---

[37]

Autores (p.o. de firma): J. Portillo, M. Marcos, A. Olarra, **I. Cabanes**
Título: **RtfCANopen: Una Implementación Modular y Económica aplicada en el Control de un Móvil Autónomo**
Título del libro: Actas de las XXIII Jornadas de Automática
Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: formato CD / 2002 / **ISBN:** 84-699-8916-2
Lugar de publicación: Tenerife, España
Fecha: 9, 10 y 11 de Septiembre de 2002
Clave: A

---

[38]

Autores: **I. Cabanes Axpe**, J.A. Sánchez Galíndez, L.N. López de Lacalle, A. Lamikiz
Título: **Mecanizado por Electroerosión de Componentes Cerámicos de Precisión**
Congreso: **XIII Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de Fabricación**
Publicación: **ISBN:** 84-931828-0-X, Anales del XIII Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de Fabricación, Vol. 1, pp. 991 -1010, Ed. INVEMA, 2000
Lugar celebración: San Sebastián, España
Fecha: 25,26 y 27 de Octubre 2000
Clave: A
Premio del XIII Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de Fabricación **al mejor trabajo presentado por una Escuela Técnica**

---

[39]

Autores:	J.A. Sanchez, E. Lopategi, X. Maidagan, **I. Cabanes,** L.N. López de Lacalle
Título:	**Desarrollo de tecnología de corte por electroerosión por hilo de diamante policristalino**
Tipo de participación:	Ponencia / Co-autor
Congreso:	**XIII Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de Fabricación**
Publicación:	**ISBN:** 84-931828-0-X, Anales del XIII Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de Fabricación, Vol. 1, pp. 976 -990, Ed. INVEMA, 2000
Lugar celebración:	San Sebastián (España)
Fecha:	25,26 y 27 de Octubre 2000

---

[40]

Autores:	**I. Cabanes**, J.A Sánchez, X. de Maidagan , J.I. Llorente
Título:	**Mecanizado por electroerosión por hilo de dos cerámicas conductoras: B_4C y SiSiC**
Tipo de participación:	Ponencia
Congreso:	**XIII Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica**
Publicación:	Anales de Ingeniería Mecánica (Año 12 / Volumen 1)
Lugar celebración:	Barcelona (España)
Fecha:	2,3 y 4 de Diciembre 1998

Nota: Si necesita más casos, añádalos utilizando las funciones de copiar y pegar con el 2.º caso.

Tesis doctorales dirigidas

[1]

Título:	**Diagnóstico de la degradación del proceso de WEDM: aplicación de técnicas inteligentes.**
Doctoranda:	Eva Portillo Pérez
Programa:	Tecnología Electrónica y Control
Universidad:	Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Año:	9 Noviembre 2007
Calificación:	Sobresaliente Cum-Laude. **Premio extraordinario de Tesis Doctoral**

[2]

Título:	**Estrategias de control avanzado para robots paralelos**
Doctorando:	Asier Zubizarreta Pico
Programa:	Tecnología Electrónica y Control
Universidad:	Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Año:	24 Septiembre 2010
Calificación:	Sobresaliente Cum Laude

[3]

Título:	**Diamantagailuaren higaduraren azterketa esperimentala artezketa prozesuan**
Doctorando:	Xabier Cearsolo Aranberri
Programa:	Ingeniería Mecánica
Universidad:	Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Año:	3 Febrero 2017

[4]

Título:	**Control de Power Take-Off para aprovechamiento de energía marina**
Doctorando:	Juan Carlos Antolín Urbaneja
Programa:	Ingeniería de Control, Automatización y Robótica
Universidad:	Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Año:	27 Abril 2017

[5]

Título:	**Estrategias de control posición-fuerza para aplicaciones de alto rendimiento de los robots paralelos**
Doctorando:	Pablo Bengoa Ganado
Programa:	Ingeniería de Control, Automatización y Robótica
Universidad:	Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Año:	23 Marzo 2018

[6]

Título:	**Control avanzado para robótica asistencial y sanitaria**
Doctoranda:	Aitziber Mancisidor Barinagarrementeria
Programa:	Ingeniería de Control, Automatización y Robótica
Universidad:	Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Año:	3 Febrero 2018

[7]

Título:	**Desarrollo de sistemas robóticos basados en manipuladores paralelos y aplicados a la asistencia sanitaria**
Doctorando:	Iñigo Sesar Gil
Programa:	Ingeniería de Control, Automatización y Robótica
Universidad:	Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Año:	En curso, su defensa está prevista para junio 2019

[8]

Título: **Sistema Inteligente para el Diagnóstico Funcional de la Marcha en Pacientes de Esclerosis Múltiple.**
Doctorando: Asier Brull Mesanza, 45916262-M
Programa: Ingeniería de Control, Automatización y Robótica
Universidad: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Año: En curso, su defensa está prevista para junio 2021

Calificación:
Miembros del Tribunal:

Participación en comités y representaciones internacionales

Título del Comité:	**Comité Internacional 'RED MANTYS'**
Entidad de la que depende:	CECIMO (European Committee for Co-operation of the Machine-Tool Industries)
Tema:	"***Red Tecnológica de la Máquina-Herramienta Europea***"
Fecha:	Año 2000

Título del Comité:	**EURON**, red temática europea de excelencia de robótica, y **EUROP**, plataforma europea de Robótica.
Actividad:	Participación en las actividades de EURON y EUROP, en el marco del euRobotics event
Fecha:	10, 11 y 12 de Marzo de 2012

Título del Comité:	**HISPAROB**, Plataforma Tecnológica Española de Robótica.
Actividad:	Participación en los Talleres de trabajo de HispaRob de forma activa (relató la parte relativa a la robótica industrial de la agenda estratégica de la Robótica Española, 2012)
Fecha:	3 y 4 de febrero de 2009 y 2013 (celebrado en la Universidad Carlos III, Madrid)

Revisora de revistas Internacionales indexadas en JCR

[1]

Revista:	**CONTROL ENGINEERING PRACTICE**
ISSN:	0967-0661.
Editorial:	Elsevier (Open Access).
Años:	2016.
Indicios de calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2015): **1,830**

[2]

Revista:	**IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL SYSTEMS TECHNOLOGY**
ISSN:	1063-6536.
Editorial:	Elsevier (Open Access).
Años:	2016.
Indicios de calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2015): **2,818**

[3]

Revista:	**ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS**
ISSN:	0921-889.
Editorial:	Elsevier (Open Access).
Años:	2016.
Indicios de calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): **1,256**.

[4]

Revista:	**INTERNATIONAL JOURNAL OF MECHANICAL SCIENCES**
ISSN:	0020-7403.

Editorial:	Elsevier (Open Access).
Años:	2015.
Indicios de calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): **2,034**.

[5]

Revista:	**ROBOTICS AND COMPUTER INTEGRATED MANUFACTURING**
ISSN:	0951-192X.
Editorial:	Taylor & Francis Group.
Años:	2011
Indicios de calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): **2,305**.

[6]

Revista:	**JOURNAL OF MATERIALS PROCESSING TECHNOLOGY**
ISSN:	0924-0136.
Editorial:	Elsevier Science SA.
Años:	2012
Indicios de calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): **2,236**.

[7]

Revista:	**IEEE ROBOTICS AUTOMATION MAGAZINE**
ISSN:	1070-9932.
Editorial:	IEEE-RAM.
Años:	2013 y 2014
Indicios de calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): **2,413**.

[8]

Revista:	**INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS (Open Access)**
ISSN:	1729-8806.
Editorial:	Editorial Manager.
Años:	2014, 2015
Indicios de calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): **0,526**.

[9]

Revista:	**REVISTA IBEROAMERICANA DE AUTOMÁTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL**
ISSN:	1697-7912.
Editorial:	Ed. CEA, P. Albertos.
Años:	2009, 2013, 2014 y 2016.
Indicios de calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): **0,308**.

[10]

Revista:	**REVISTA INTERNACIONAL DE MÉTODOS NUMÉRICOS PARA CÁLCULO Y DISEÑO EN INGENIERÍA**
ISSN:	0213-1315.
Editorial:	Elsevier.
Años:	2011
Indicios de calidad:	Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): **0,423**.

[11]

Revista:	**INTERNATIONAL JOURNAL OF INTELLIGENT MECHATRONICS AND ROBOTICS**

ISSN: 2156-1664.
Editorial: IGI Global.
Años: 2011
Indicios de calidad: Publicación indexada en SCIMAGO. Base de datos de indexación SCOPUS. Índice de Impacto (2014): **0,128**.

[12]

Revista: **ROBOTICA**
ISSN: 0263-5747.
Editorial: Ed. Cambridge.
Años: 2011, 2013, 2014, 2015 y 2016.
Indicios de calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): **0,688**.

Revisora de Congresos Internacionales indexados

[13]

Congreso Internacional**: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems**
ISSN: Daejeon, Korea.
Editorial: IEEE. ISSN: 2153-0866
Año: 2016 y 2017
Indicios de calidad: Indexado en Science Citation Index SCI (Web of Science)

[14]

Congreso Internacional**: 25th Mediterranean Conference on Control and Automation**
ISSN: Valletta. Malta.
Año: 2017
Indicios de calidad: Indexado en Science Citation Index SCI (Web of Science)

[15]

[16]

Congreso Internacional: **International Symposium of ElectroMachining ISEM**
ISSN: 9781632666482.
Editorial: Shanghai Jiao Tong University Press.
Año: 2010
Indicios de calidad: Indexado en Science Citation Index SCI (Web of Science)

[17]

Congreso Internacional: **International World Congress IFAC**
ISSN: 1474-6670
ISBN: 9781632666482.
Editorial: IFAC papers on line
Año: 2011
Indicios de calidad: Indexado en SCOPUS (Elsevier)

[18]

Congreso Internacional: **International World Congress IFAC**
ISBN: 978-3-902823-62-5
Editorial: IFAC papers on line
Año: 2014
Indicios de calidad: Indexado en SCOPUS (Elsevier)

[19]

Congreso Internacional: **International Conference on Intelligent Robotics and Applications**
ISBN: 978-3-642-33509-9

Editorial:	Springer
Año:	2012
Indicios de calidad:	Indexado en Science Citation Index SCI (Web of Science)

Experiencia en organización de actividades de I+D+i

Organización de congresos, seminarios, jornadas, etc., científico-tecnológicos

[1]

Título: XX Jornadas de Tiempo Real
Tipo de actividad: **Comité Organizador** Ambito: Nacional

Fecha: 24-25 de Enero de 2018

[2]

Título: XXXV Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica
Tipo de actividad: **Comité Organizador** Ambito: Nacional

Fecha: 29, 30 de Noviembre y 1 de Diciembre de 2017

[3]

Título: XXXVI Jornadas de Automática
Tipo de actividad: **Comité Organizador** Ambito: Nacional

Fecha: 2, 3 y 4 de Septiembre de 2015

[4]

Título: 15th International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo de actividad: **Comité Organizador** Ambito: Internacional

Fecha: 13-16 de Septiembre de 2010

[5]

Título: V Simposio CEA de Control Inteligente
Tipo de actividad: **Comité Organizador** Ambito: Nacional

Fecha: 10-12 de Junio de 2009

[6]

Título: VIII Jornadas de Tiempo Real
Tipo de actividad: **Comité Organizador** Ambito: Nacional

Fecha: 3-4 de Febrero de 2005

Premios recibidos en actividades investigadoras

[1]

Tipo de Premio:	**Premio extraordinario de Tesis Doctoral**
Organizado por:	Universidad del País Vasco UPV/EHU
Titulo del trabajo:	Optimización del Proceso de Mecanizado por Electroerosión de los Materiales Cerámicos B_4C y SiSiC
Lugar y Fecha:	Leioa (Vizcaya), Junio 2003

[2]

Tipo de Premio:	**Mejor trabajo presentado por una Escuela Técnica en el XIII Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de Fabricación**
Organizado por:	INVEMA Fundación de Investigación de la Máquina-Herramienta y AFM Asociación Española de Fabricantes de Máquinas-Herramienta
Titulo del trabajo:	Mecanizado por Electroerosión de Componentes Cerámicos de Precisión
Autores:	**I. Cabanes,** J.A.Sánchez, L.N. López de Lacalle, A. Lamikiz
Lugar y Fecha:	25, 26 y 27 de Octubre de 2000, en San Sebastián

[3]

Tipo de Premio:	**Premio al mejor trabajo presentado en las XXIV Jornadas de Automática en el Grupo Temático de Tiempo Real**
Organizado por:	CEA-IFAC, Comité Español de Automática
Titulo del trabajo:	Entorno de co-simulación basado en CORBA para sistemas de control industrial: Aplicación a una línea de tratamiento en caliente
Autores:	E. Estevez, U. Gangoiti, M. Marcos, **I. Cabanes**, I. Sarachaga, F. Artaza, I. Calvo, Lugar y Fecha: León, 5 Septiembre 2003

[4]

Tipo de Premio:	**Mejor trabajo presentado en las XXVII Jornadas de Automática en el Grupo Temático de Control Inteligente**
Organizado por:	CEA-IFAC, Comité Español de Automática
Título del trabajo:	Detección de la degradación del proceso WEDM basada en redes neuronales
Autores:	E. Portillo, **I. Cabanes**, M. Marcos, A. Zubizarreta
Lugar y fecha:	Almería, 8 Septiembre 2006

[5]

Tipo de Premio:	**Mejor trabajo presentado en el XVI Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de Fabricación**
Organizado por:	INVEMA Fundación de Investigación de la Máquina-Herramienta y AFM Asociación Española de Fabricantes de Máquinas-Herramienta
Título del trabajo:	Sistema de diagnóstico de la rotura del hilo en el proceso de electroerosión: EDMONS
Autores:	E. Portillo, **I. Cabanes**, M. Marcos, J.A. Sánchez
Lugar y fecha:	San Sebastian, 20 Octubre de 2006

[6]

Tipo de Premio:	**Mejor al mejor trabajo presentado en las XXXI Jornadas de Automática en el Grupo Temático de Sistemas de Tiempo Real.**
Organizado por:	CEA-IFAC, Comité Español de Automática
Título del trabajo:	Entorno de validación y control en TR para robots paralelos. Aplicación al 5R.
Autores:	A. Zubizarreta, E. Portillo, M. Marcos, **I. Cabanes**
Lugar y fecha:	Jaén, 10 Septiembre 2010

[7]

Tipo de Premio:	**Mejor al mejor trabajo presentado en las XXXVI Jornadas de Automática en el Grupo Temático de Robótica.**
Organizado por:	CEA-IFAC, Comité Español de Automática
Título del trabajo:	Control de fuerza con compensación no lineal y estimación de fuerza del robot háptico UHP.

Autores:	A. Mancisidor, A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, P. Bengoa.
Lugar y fecha:	Bilbao, 4 Septiembre 2015

---

[8]

Tipo de Premio:	**Premio al mejor trabajo presentado en el Congreso Internacional ICCAR 2017: IEEE International Conference on Control, Automation and Robotics.**
Organizado por:	IEEE
Título del trabajo:	An autonomous transport vehicle for the transportation in an active manufacturing facility with focus on the docking maneuver task.
Autores:	J. Martin, T. Fink, S. May and **I. Cabanes**.
Lugar y fecha:	Nagoya (Japón), 22-24 Abril 2017

---

[9]

Tipo de Premio:	**Premio de excelencia por los resultados recibidos en el programa de evaluación de la actividad docente del profesorado DOCENTIAZ.**
Organizado por:	UPV/EHU
Título del trabajo:	Guía docente de: Control y Programación de robots.
Autores:	**I. Cabanes**
Calificación obtenida:	95.7 (Excelente)
Lugar y fecha:	Donostia-San Sebastián, 20 de Junio 2012

Experiencia de gestión de I+D+i

Gestión de programas, planes y acciones de I+D+i

Título:	**Evaluadora de la ANEP (Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva) para la convocatoria del Programa Estatal Proyectos Retos-Colaboración 2016.**
Tipo de actividad:	Participación en la comisión de evaluación de los Proyectos de Transferencia Tecnológica del Programa Estatal de Investigación, Desarrollo e Innovación Orientada a los Retos de la Sociedad, en el área Diseño y Producción Industrial.
Fecha:	Abril 2016

Título:	**Evaluadora de la ANEP (Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva) para la convocatoria del Ministerio Industria, Energía y Turismo. Proyectos Impulso Tecnológico 2015**
Tipo de actividad:	Participación en la comisión de evaluación de proyectos Impulso Tecnológico de la convocatoria del Ministerio Industria, Energía y Turismo 2015 en el área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática.
Fecha:	Julio 2015

Título:	**Evaluadora de la ANEP en el Programa de Formación Postdoctoral Ramón y Cajal 2014**
Tipo de actividad:	Participación en la comisión de evaluación del Programa de Formación Postdoctoral Ramón y Cajal 2014 dentro de la Comisión de selección del área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática.
Fecha:	Mayo 2015

Título:	**Evaluadora de la ANEP en el Programa de Formación Postdoctoral Juan de la Cierva 2014**
Tipo de actividad:	Participación en la comisión de evaluación del Programa de Formación Postdoctoral Juan de la Cierva 2014 dentro de la Comisión de selección del área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática.
Fecha:	Mayo 2015

Título:	**Evaluadora de la ANEP en los Programas de Proyectos de Investigación Fundamental 2010, 2012 y 2014, Proyectos de Investigación Fundamental del Plan Estatal EXCELENCIA I+D (2014 y 2015), y del Plan estatal RETOS (2014 y 2015) del Ministerio de Economía y Competitividad**
Tipo de actividad:	Participación en la evaluación de proyectos de investigación fundamental dentro de la Comisión de selección del área **temática Diseño y Producción**
Fecha:	Marzo 2010, 2012 y 2014

Título:	**Evaluadora de Proyectos de Investigación Fundamental en el marco del Plan Estatal de Investigación Científica y Técnica y de Innovación 2013-2016 (del área temática Diseño y Producción)**
Tipo de actividad:	Participación en la evaluación de proyectos de investigación fundamental dentro de la Comisión de selección del área **temática Diseño y Producción**
Fecha:	Marzo 2014

Título:	**Evaluadora de Proyectos de Investigación Fundamental en el marco del VI Programa Nacional de Investigación Científica, Desarrollo e Innovación Tecnológica (del área temática Diseño y Producción) 2008/2011**
Tipo de actividad:	Participación en la evaluación de proyectos de investigación fundamental dentro de la Comisión de selección del área **temática Diseño y Producción**
Fecha:	Marzo 2010

Otros méritos o aclaraciones que se desee hacer constar

[1] **Reconocidos dos tramos de investigación**, sexenios 2001-2008 y 2009-2014, por la CNEAI.
[2] **Reconocidos** Tres quinquenios docentes: 1999-2004, 2005-2010 y 2011-15 por la UPV/EHU.
[3] Miembro de la Asociación Internacional **Robotics&Automation de IEEE** desde 2004 hasta la fecha (Nº: 80379034).
[4] Miembro del **Comité Español de Automática-International Federation of Automatic Control** (CEA-IFAC) desde el año 2002 hasta la fecha (Nº de socio: 186).
[5] **Evaluadora de Proyectos de Investigación Fundamental en el marco del Programa Nacional de Investigación** Científica, Desarrollo e Innovación Tecnológica (del área temática Diseño y Producción) 2008-2011 y 2013-2016.
[6] **Evaluadora de Proyectos de Investigación Fundamental para la ANEP**, los años 2012, 2014, 2015, 2016 y 2017.
[7] **Secretaria Académica del Departamento** de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao, desde el 28-2-2006 hasta el 28/07/2010.
[7] Miembro de la **Comisión de Postgrado** de la Universidad del País Vasco (UPH/EHU), representante del área de Ingeniería y Arquitectura. Desde el 02/10/2017 hasta la actualidad.
[8] Miembro del **Tribunal de Compensación Central** de la Universidad del País Vasco (UPH/EHU), siendo la representante de toda el área de Ingeniería y Arquitectura. Desde el 4/02/2016 hasta la actualidad.
[9] Miembro del **Claustro de la Universidad** del País Vasco (UPV/EHU). Desde el 11/06/2008 hasta el 16/02/2009 por cambio del puesto laboral del solicitante (Profesor Agregado).
[10] Miembro de la **Junta de Centro de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao** (Universidad del País Vasco). Desde el 1/12/2003 hasta la actualidad.
[11] Miembro de la **Comisión Permanente de Centro** de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao (Universidad del País Vasco). Desde el 16/02/2008 hasta el 29/03/2011.
[12] Miembro del **Consejo y de la Comisión Permanente del Departamento** de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao (Universidad del País Vasco). Desde el 10/02/2008 hasta la actualidad.
[13] **Responsable del Máster Universitario de Investigación '**Ingeniería de Control, Automatización y Robótica' impartido en el Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Escuela de Ingeniería de Bilbao (Universidad del País Vasco). Desde el 04/09/2017 hasta la actualidad.
[14] Miembro de la **Comisión Académica del Máster Universitario de Investigación** (constituida por el responsable y 2 vocales) **'**Ingeniería de Control, Automatización y Robótica' impartido en el Depto de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao (Universidad del País Vasco). Desde el 28/11/2007 hasta 1/09/2017.
[15] Miembro de la **Comisión Académica del Programa de Doctorado** 'Ingeniería de Control, Automatización y Robótica' impartido en el Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao (Universidad del País Vasco). Desde 01/09/2007 hasta 15/03/2011.
[16] M**iembro del Tribunal de Premios Extraordinarios de Doctorado en el campo de las Enseñanzas Técnicas d**e la Universidad del País Vasco (UPH/EHU). Desde el 08/04/2016 hasta la fecha.
[17] Miembro del comité científico del Congreso internacional ETFA 2010, 2016 y 2017.
[18] Curso realizado: ARTIST2 Graduate Course on Embedded Control Systems (40 h), Czech Technical University, Prague, 2006. Organizado por Artist Design European Network of Excellence on Embedded Systems Design.
[19] Coordinadora de las asignaturas: "Robótica aplicada a las ciencias biosanitarias del envejecimiento" en el máster interuniversitario Envejecimiento Saludable y Calidad de Vida, "Control de Sistemas Robóticos" en el máster universitario con mención de excelencia Ingeniería Mecánica: Diseño y Fabricación, entre otras.
[20] Ha dirigido 73 Proyectos de Fin de Carrera en las titulaciones Ingeniería Industrial, Ingeniero en Automática y Electrónica Industrial, 18 trabajos de investigación en el máster Ingeniería de Control, Automatización y Robótica y anterior programa de doctorado Comunicaciones, Electrónica y Control, 57 tutorizaciones de prácticas de empresa y ha tutorizado a 12 alumnos extranjeros en programas internacionales de intercambio docente.
[21] Tercer premio en el concurso de Robots Humanoides CEABOT 2010 y 2011, celebrados en las Jornadas de Automática de Jaen (2010) y Sevilla (2011), respectivamente.
[22] Ha recibido la **mención de EXCELENTE en Docentiaz** (95,7/100), presentándose en la 2ª convocatoria.
[23] **Miembro de la Comisión Universitaria de Evaluación Docente (CUED)** de Universidad del País Vasco (UPH/EHU) durante los periodos: del 1/11/2012 hasta el 30/04/2013; del 18/12/2014 hasta el 10/07/2015; del 10/03/2016 hasta el 04/11/2016 (evaluando **Docentiaz** en la 3ª, 5ª y 6ª convocatoria).
[24] Participación anual en las **Jornadas de Presentación de las Ingenierías** organizadas por la UPV/EHU desde el año 2008 hasta la actualidad, presentando las maquetas y dispositivos del stand de Ingeniería de Sistemas y Automática.
[25] Participación anual en las **Jornadas de la Ciencia, la Tecnología y la Innovación - Zientzia Astea** -(desde 2008 hasta la fecha). Concretamente en el stand de Robótica del campus de Bizkaia.
[26] Participación activa en las actividades **de Orientación Universitaria y Puertas Abiertas** de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao, desde el año 2006 hasta la fecha.

CURRÍCULUM VÍTAE NORMALIZADO

Ernesto Gambao Galan

Generado desde: Universidad Politécnica de Madrid

Fecha del documento: 19/04/2017

5911dd3c566b2d69e7efd95eb3c4a7cb

Este fichero electrónico (PDF) contiene incrustada la tecnología CVN (CVN-XML). La tecnología CVN de este fichero permite exportar e importar los datos curriculares desde y hacia cualquier base de datos compatible. Listado de Bases de Datos adaptadas disponible en http://cv.normalizado.org/

GOBIERNO DE ESPAÑA MINISTERIO DE ECONOMÍA Y COMPETITIVIDAD

FECYT FUNDACIÓN ESPAÑOLA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGÍA

Ernesto Gambao Galan

Apellidos:	**Gambao Galan**
Nombre:	**Ernesto**
DNI:	**51376205R**
Fecha de nacimiento:	**26/04/1966**
Sexo:	**Hombre**
Nacionalidad:	**España**
País de nacimiento:	**España**
C. Autón./Reg. de nacimiento:	**Otros**
Ciudad de nacimiento:	**Madrid**
Dirección de contacto:	**ETSII. C/José Gutiérrez Abascal, 2. Madrid 28006**
Ciudad de contacto:	**Madrid**
País de contacto:	**España**
C. Autón./Reg. de contacto:	**Otros**
Teléfono fijo:	**913363061**
Fax:	**913363010**
Correo electrónico:	**ernesto.gambao@upm.es**
Página web personal:	**www.disam.upm.es**

Situación profesional actual

Nombre de la entidad: Universidad Politécnica de Madrid
Tipo de entidad: Universidad
Categoría/puesto o cargo: Profesor Titular de Universidad
Docente (Sí/No): Si
Ciudad de trabajo: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de inicio: 26/01/1998
Modalidad del contrato: Funcionario/a
Tipo de dedicación: Tiempo completo

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Nombre de la entidad	Categoría/puesto o cargo	Fecha de inicio
1	Universidad Politécnica de Madrid	Profesor Titular de Universidad Interino	01/10/1996
2	Universidad Politécnica de Madrid	Profesor Asociado Tipo 3	04/11/1995

1 **Nombre de la entidad:** Universidad Politécnica de Madrid
Tipo de entidad: Universidad
Ciudad de trabajo: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Categoría/puesto o cargo: Profesor Titular de Universidad Interino
Es gestión docente: Si
Fecha de inicio: 01/10/1996
Duración: 1 año - 4 meses
Tipo de dedicación: Tiempo completo

2 **Nombre de la entidad:** Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad de trabajo: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Categoría/puesto o cargo: Profesor Asociado Tipo 3 **Es gestión docente:** Si
Fecha de inicio: 04/11/1995 **Duración:** 11 meses
Tipo de dedicación: Tiempo completo

Formación académica recibida

Titulación universitaria

Diplomaturas, licenciaturas e ingenierías, grados y másteres

Titulación oficial: Titulado Superior
Nombre del título: Ingeniero Industrial
Ciudad de la titulación: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Entidad que expide el título: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de titulación: 21/09/1992

Doctorados

Programa de doctorado: Doctor Ingeniero Industrial
Universidad que titula: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad de la titulación: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de la titulación: 03/06/1996
Título de la tesis: Control de Robots con Accionamientos Hidráulicos. Aplicación a Robots de Grandes Dimensiones para la Construcción
Director/a de tesis: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós
Codirector/a de tesis: Antonio Barrientos Cruz
Calificación: Apto Cum Laude

Conocimiento de idiomas

Idioma	Habla	Lee	Escribe
Francés	Suficiente	Suficiente	Suficiente
Inglés	Bien	Bien	Bien

Actividad docente

Docencia impartida

1 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Planificacion de Tareas y Movimientos de Robots
Tipo de programa: Doctorado/a **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Doctorado en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2007-17

Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

2 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Avances en Automatica y Robotica
Tipo de programa: Doctorado/a **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Doctorado en Automatica y Robotica
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

3 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Automatizacion De Los Sistemas De Produccion
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Práctica (Aula-Problemas)
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Ingeniero Industrial
Curso que se imparte: 2009-10
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 7,5
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

4 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Micro y Nano Robots
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Master en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2007-15
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 1
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial

5 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Micro y Nano Robots
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Master en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2015-17
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 1

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

6 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Fundamentos de Automatica
Tipo de programa: Otros **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Grado en Ingenieria en Tecnologias Industriales
Curso que se imparte: 2012-17
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

7 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Electronica y Regulacion Automatica
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Prácticas de Laboratorio
Tipo de asignatura: Troncal
Titulación: Ingeniero Industrial
Curso que se imparte: 2009-11
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 9
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial

8 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Teoria De Sistemas
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Práctica (Aula-Problemas)
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Ingeniero Industrial
Curso que se imparte: 2006-12
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 6
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

9 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Regulacion Automatica Iii
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Práctica (Aula-Problemas)
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Ingeniero Industrial
Curso que se imparte: 2003-05
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 9,6

Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

10 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Tecnologia De Automatizacion I
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Práctica (Aula-Problemas)
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Ingeniero Industrial
Curso que se imparte: 2004-07
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 6
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

11 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Robotica
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Práctica (Aula-Problemas)
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Ingeniero Industrial
Curso que se imparte: 2003-06
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 4,5
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

12 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Regulacion Automatica Ii
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Práctica (Aula-Problemas)
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Ingeniero Industrial
Curso que se imparte: 1999-04
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 9,6
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

13 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Regulacion Automatica
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Práctica (Aula-Problemas)
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Ingeniero Industrial
Curso que se imparte: 1999-00
Tipo de horas/créditos: Créditos

Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

14 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Regulacion Automatica I
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Práctica (Aula-Problemas)
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Ingeniero Industrial
Curso que se imparte: 2000-01
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 9,6
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

15 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Regulacion Automatica I
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Práctica (Aula-Problemas)
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Ingeniero Industrial
Curso que se imparte: 2002-03
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 9,6
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

16 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Sistemas de Produccion Integrados
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Prácticas de Laboratorio
Tipo de asignatura: Troncal
Titulación: Ingeniero en Automatica y Electronica Industrial
Curso que se imparte: 2005-06
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 6
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

17 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Sistemas de Produccion Integrados
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Prácticas de Laboratorio
Tipo de asignatura: Troncal
Titulación: Ingeniero en Automatica y Electronica Industrial
Curso que se imparte: 2007-09

Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 6
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

18 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Sistemas de Produccion Integrados
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Prácticas de Laboratorio
Tipo de asignatura: Troncal
Titulación: Ingeniero en Automatica y Electronica Industrial
Curso que se imparte: 2010-11
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 6
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

19 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Sistemas de Produccion Integrados
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Prácticas de Laboratorio
Tipo de asignatura: Troncal
Titulación: Ingeniero en Automatica y Electronica Industrial
Curso que se imparte: 2012-13
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 6
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

20 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Dinamica de Sistemas
Tipo de programa: Otros **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Grado en Ingenieria Quimica
Curso que se imparte: 2011-13
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

21 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Dinamica de Sistemas
Tipo de programa: Otros **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Grado en Ingenieria Quimica

Curso que se imparte: 2014-16
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

22 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Sistemas de Produccion Automatizados
Tipo de programa: Otros **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Grado en Ingenieria de Organizacion
Curso que se imparte: 2016-17
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
Idioma de la asignatura: Español

23 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Avances en Robotica
Tipo de programa: Doctorado/a **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Doctorado en Automatica y Robotica
Curso que se imparte: 2014-15
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)

24 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Sistemas de Produccion Automatizados
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación: Master Universitario en Ingenieria Industrial
Curso que se imparte: 2015-17
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 3
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automática, Ingeniería Eléctrica y Electrónica e Informática Industrial (N)
Idioma de la asignatura: Español

25 **Tipología de la docencia:** Docencia oficial
Nombre asignatura/curso: Tecnologia De Automatizacion Ii
Tipo de programa: Ingeniería **Tipo de docencia:** Práctica (Aula-Problemas)
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación: Ingeniero Industrial

Curso que se imparte: 2006-07
Tipo de horas/créditos: Créditos
Número de horas/créditos: 6
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Automatica, Ingenieria Electronica e Informatica Industrial
Idioma de la asignatura: Español

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

1 **Título del trabajo:** Design and control of intelligent heterogeneous multi-configurable chained microrobotic modular systems.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

2 **Título del trabajo:** Arquitectura de control, planificación y simulación para teleprogramación de robots.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

3 **Título del trabajo:** Control de robots con accionamientos hidráulicos. Aplicación a robots de grandes dimensiones para la construcción
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral

Experiencia científica y tecnológica

Participación en grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

Nombre del grupo: Robótica y Cibernética
Nombre responsable grupo: Antonio Barrientos Cruz
Ciudad: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Entidad a que pertenece: Universidad Politécnica de Madrid
Fecha de inicio: 14/06/2005

Actividad científica o tecnológica

Participación en proyectos de I+D+i financiados en convocatorias competitivas de Administraciones o entidades públicas y privadas

1 **Denominación del proyecto:** ENTORNOS INTELIGENTES PARA PACIENTES CONVIVIENDO CON ROBOTS
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Ernesto Gambao Galan
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Economía y Competitividad
Cód. según financiadora: DPI2013-47944-C4-2-R
Fecha de inicio: 01/01/2014
Cuantía total: 81.070

2 **Denominación del proyecto:** Hephestos: Hard Material Small-Batch Industrial Machining Robot
Ciudad: Desconocido
Investigador/es responsable/es: Ernesto Gambao Galan
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Comunidad Europea (VII Programa Marco)
Cód. según financiadora: 314739
Fecha de inicio: 01/09/2012
Cuantía total: 300,15

3 **Denominación del proyecto:** PISA(Flexible Assembly Systems Through Workplace-Sharing and Time sharing Human-Machine Cooperation).
Ciudad: Desconocido
Investigador/es responsable/es: Ernesto Gambao Galan
Número de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: Comunidad Europea (VI programa marco)
Cód. según financiadora: 026697-2
Fecha de inicio: 01/09/2006
Cuantía total: 536.814

4 **Denominación del proyecto:** ROBOCITY 2030:Robots de servicios para la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos en areas metropolitanas
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja
Número de investigadores/as: 22
Entidad/es financiadora/s: Comunidad de Madrid
Cód. según financiadora: M05050501
Fecha de inicio: 13/12/2005
Cuantía total: 183.098

5 **Denominación del proyecto:** Red PYMERA
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Ernesto Gambao Galan
Número de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Industria
Cód. según financiadora: Ft-400000-2004-0093
Fecha de inicio: 01/01/2004
Cuantía total: 139.959

6 **Denominación del proyecto:** SPOT: Automatic Surface Pollution Detection
Ciudad: Desconocido
Investigador/es responsable/es: Ernesto Gambao Galan
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Comunidad Europea (V Programa Marco)
Cód. según financiadora: CRAF-1999-71788
Fecha de inicio: 01/02/2003
Cuantía total: 193.258

7 **Denominación del proyecto:** CAFE: Semi-Automated Cost-Effective Facade Cleaning System
Ciudad: Desconocido
Investigador/es responsable/es: Ernesto Gambao Galan

Número de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: Comunidad Europea (V Programa Marco)
Cód. según financiadora: CRAF-1999-71236
Fecha de inicio: 01/11/2002
Cuantía total: 176.742

8 **Denominación del proyecto:** MICROROB: Desarrollo de un Microrobot Autónomo para Exploración de Tuberías y Conductos
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Ernesto Gambao Galan
Número de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Comisión Interministerial de Ciencia y Tecnología
Cód. según financiadora: TIC2001-3838-C03-03
Fecha de inicio: 31/12/2001
Cuantía total: 43.032

9 **Denominación del proyecto:** HEROIC: Hydro-Erosion for Insitu Repair Concrete
Ciudad: Desconocido
Investigador/es responsable/es: Ernesto Gambao Galan
Número de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s: Comunidad Europea (IV Programa Marco)
Cód. según financiadora: CRAFT BE-ST-2783
Fecha de inicio: 01/09/1999
Cuantía total: 142.000

10 **Denominación del proyecto:** INFOCRAFT
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Ernesto Gambao Galan
Número de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Industria
Cód. según financiadora: INFOCRAFT
Fecha de inicio: 01/01/1999
Cuantía total: 224.999

11 **Denominación del proyecto:** FOFAR: Fuzzy Based Integrated Programming, Optimal Planning and Robust Force Control for Assembly Robots
Ciudad: Desconocido
Investigador/es responsable/es: Ernesto Gambao Galan
Número de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s: Comisión Europea
Cód. según financiadora: INTAS Contract No. 96-949
Fecha de inicio: 01/01/1997
Cuantía total: 2.300

12 **Denominación del proyecto:** PYCTI Fomento de la participación de las PYME en programas de cooperación tecnológica internacional
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Ernesto Gambao Galan
Número de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Industria
Cód. según financiadora: FIT-170000-2001-170

Fecha de inicio: 01/01/1997
Cuantía total: 172.550

13 **Denominación del proyecto:** ROBOCITY2030-II-CM
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Rafael Aracil Santonja
Número de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s: Comunidad de Madrid
Cód. según financiadora: M10050501

14 **Denominación del proyecto:** MICROMULT
Ciudad: España
Investigador/es responsable/es: Ernesto Gambao Galan
Número de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Educación y Ciencia
Cód. según financiadora: C05050507
Cuantía total: 144.704

Participación en contratos, convenios o proyectos de I+D+i no competitivos con Administraciones o entidades públicas o privadas

1 **Denominación del proyecto:** DISEÑO, DESARROLLO Y EVALUACIÓN DE PRÁCTICAS A DISTANCIA PARA LAS ASIGNATURAS DE REGULACIÓN AUTOMÁTICA MEDIANTE LA PLATAFORMA AULAWEB
Ciudad: Desconocido
Investigador/a responsable: Manuel Ferre Perez
N.º investigadores/as: 17
Entidad/es financiadora/s: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha inicio: 13/07/2009
Cuantía total: 10.000

2 **Denominación del proyecto:** Análisis funcional de sistemas mecatrónicos de ocio interactivo
Ciudad: Desconocido
Investigador/a responsable: Antonio Barrientos Cruz
N.º investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Empresas del sector servicios **Tipo de entidad:** Organismo, Otros

3 **Denominación del proyecto:** Análisis funcional de sistemas mecatrónicos de ocio interactivo
Ciudad: Desconocido
Investigador/a responsable: Antonio Barrientos Cruz
N.º investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Empresas del sector servicios **Tipo de entidad:** Organismo, Otros

4 **Denominación del proyecto:** Ensayos Laboratorio LEMAREC F2I2
Ciudad: Desconocido
Investigador/a responsable: Antonio Barrientos Cruz
N.º investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s: Entidades solicitantes **Tipo de entidad:** Organismo, Otros

Cuantía total: 237.620

5 **Denominación del proyecto:** GRUPO DE INVESTIGACION: ROBOTICA Y CIBERNETICA
Ciudad: España
Investigador/a responsable: Antonio Barrientos Cruz
N.º investigadores/as: 16
Entidad/es financiadora/s: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Cuantía total: 0

6 **Denominación del proyecto:** Ensayos (Laboratorio LEMAREC-F2I2)
Ciudad: Desconocido
Investigador/a responsable: Antonio Barrientos Cruz
N.º investigadores/as: 2
Cuantía total: 242.290

Resultados

Propiedad intelectual e industrial. Know-how y secretos industriales

1 **Denominación:** Improved fluid jet cutting apparatus (A)
Descripción de cualidades: HEROIC 1
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Fecha: 01/01/2002
Patente española: No
Licencias: Si

2 **Denominación:** Improved fluid jet cutting apparatus (B)
Descripción de cualidades: HEROIC
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Fecha: 01/01/2002
Patente española: No
Licencias: Si

3 **Denominación:** Improved fluid jet cutting apparatus (C)
Descripción de cualidades: HEROIC
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Fecha: 01/01/2002
Patente española: No
Licencias: Si

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

1 alberto brunete; carlos mateo; ernesto gambao; miguel hernando; jukka koskinen; jari m. ahola; tuomas seppala; tapio heikkila. User-friendly task level programming based on an online walk-through teaching approach. INDUSTRIAL ROBOT-AN INTERNATIONAL JOURNAL. 43 - 2, pp. 153 - 163. 2016. ISSN 0143-991X

Tipo de producción: Artículo

Posición sobre total: 3

Índice de impacto: 0,635

2 alberto brunete; miguel hernando; ernesto gambao. A Simulation Environment for Bio-inspired Heterogeneous Chained Modular Robots Regular Paper. INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS. 11 - null, pp. 0 - 11. 2014. ISSN 1729-8806

Tipo de producción: Artículo

Posición sobre total: 3

Índice de impacto: 0,821

3 alberto brunete; ernesto gambao; miguel hernando. Hammer: An Android Based Application for End-User Industrial Robot Programming. 2014 IEEE/ASME 10TH INTERNATIONAL CONFERENCE ON MECHATRONIC AND EMBEDDED SYSTEMS AND APPLICATIONS (MESA 2014). pp. 0 - 6. 2014.

Tipo de producción: Artículo

Posición sobre total: 2

Índice de impacto: 0

4 Pentti Vähä; Tapio Heikkilä; Pekka Kilpeläinen; Markku Järviluoma; Ernesto Gambao Galan. Extending automation of building construction -Survey on potential sensor technologies and robotic applications. Automation in Construction. 36 - 1, pp. 168 - 178. 12/2013. ISSN 0926-5805

Tipo de producción: Artículo

Posición sobre total: 5

Índice de impacto: 1,5

5 ernesto gambao; pentti vaha; tapio heikkila; pekka kilpelainen; markku jarviluoma. Extending automation of building construction - Survey on potential sensor technologies and robotic applications. AUTOMATION IN CONSTRUCTION. 36 - null, pp. 168 - 178. 2013. ISSN 0926-5805

Tipo de producción: Artículo

Posición sobre total: 1

Índice de impacto: 1,5

6 miguel hernando; alberto brunete; ernesto gambao. Offline GA-Based Optimization for Heterogeneous Modular Multiconfigurable Chained Microrobots. IEEE-ASME TRANSACTIONS ON MECHATRONICS. 18 - 2, pp. 578 - 585. 2013. ISSN 1083-4435

Tipo de producción: Artículo

Posición sobre total: 3

Índice de impacto: 2,865

7 Antonio Barrientos Cruz; Ernesto Gambao Galan. Sistemas de producción automatizados. Seccion de Publicaciones de la Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales de la Universidad Politécnica de Madrid, 2013. ISBN 978-84-15302-70-4
Tipo de producción: Libro
Posición sobre total: 2

8 Ernesto Gambao Galan; Miguel Hernando Gutierrez; Dragoljub Surdilovic. A new generation of collaborative robots for material handling. Gerontechnology. International journal on the fundamental aspects of technology to serve the aging society. 11 - 2, pp. 368 - 373. 04/2012. ISSN 1569-1101
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 1

9 Alberto Brunete Gonzalez; Miguel Hernando Gutierrez; José Emilio Torres Matesanz; Ernesto Gambao Galan. Heterogenous Multi-Configurable Chained Micro-robot for Exploration of Small Cavities. Automation in Construction. 21 - 1, pp. 184 - 198. 01/2012. ISSN 0926-5805
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 4
Índice de impacto: 1,5

10 m. hernando; a. brunete; e. gambao; j. e. torres. A behaviour-based control architecture for heterogeneous modular, multi-configurable, chained micro-robots. ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 60 - 12, pp. 1607 - 1624. 2012. ISSN 0921-8890
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 3
Índice de impacto: 1,056

11 Alberto Brunete Gonzalez; José Emilio Torres Matesanz; Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan. A Proposal for a Multi-Drive Heterogeneous Modular Pipe-Inspection Micro-Robot. International Journal of Information Acquisition. 5 - 2, pp. 111 - 126. 06/2008. ISSN 0219-8789
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 4

12 Ernesto Gambao Galan; Miguel Hernando Gutierrez; Dragolubj Surdilovic. Development of a Semi-automatic Cost-Effective Façade Cleaning System. Robotics and Automation in Construction. 295-306, In-Tech, 2008. ISBN 978-953-7619-13-8
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 1

13 Alberto Brunete Gonzalez; Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan; Jose Emilio Torres Matasanz. Arquitectura para robots modulares multiconfigurables heterogéneos de tipo cadena. Robots Colaborativos. Interacción Humano-Robot. 151-167, 2007. ISBN 978-84-7484-196-1
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 3

14 Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan. Teleprogramming: Capturing the intention of Human Operator. Advances in Telerobotics. Springer Tracks in Advanced Robotics. 303-321, Springer, 2007. ISBN 978-3-540-71363-0
Tipo de producción: Capítulos de libros
Posición sobre total: 2

15 da chamberlain; e gambao. A robotic system for concrete repair preparation. IEEE ROBOTICS & AUTOMATION MAGAZINE. 9 - 1, pp. 36 - 44. 04/2002. ISSN 1070-9932
Tipo de producción: Artículo

Posición sobre total: 2
Índice de impacto: 0,865

16 e gambao; c balaguer. Robotics and automation in construction. IEEE ROBOTICS & AUTOMATION MAGAZINE. 9 - 1, pp. 4 - 6. 04/2002. ISSN 1070-9932
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 1
Índice de impacto: 0,865

17 e gambao; c balaguer; f gebhart. Robot assembly system for computer-integrated construction. AUTOMATION IN CONSTRUCTION. 9 - 5-6, pp. 479 - 487. 04/2000. ISSN 0926-5805
Tipo de producción: Artículo
Posición sobre total: 1
Índice de impacto: 0,312

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

1 **Título:** MICRO-ROBOT PARA INSPECCIÓN DE TUBERÍAS
Nombre del congreso: XXXVII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 07/09/2016
Ciudad: Madrid,
Tamara Canelo; Ernesto Gambao Galan; Alberto Brunete Gonzalez; Miguel Hernando Gutierrez. "Actas de las XXXVII Jornadas de Automática".pp. 683 - 688. ISBN 978-84-617-4298-1

2 **Título:** Hammer: An Android based application for end-user industrial robot programming
Nombre del congreso: MESA 2014 - 10th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 10/09/2014
Ciudad: Ancona, Italia,
Alberto Brunete Gonzalez; Ernesto Gambao Galan; Miguel Hernando Gutierrez; carlos mateo. "MESA 2014 - 10th IEEE/ASME International Conference on Mechatronic and Embedded Systems and Applications, Conference Proceedings".pp. 1 - 6. ISBN 978-147992280-2

3 **Título:** A new generation of collaborative robots for material handling
Nombre del congreso: ISG*ISARC2012
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 26/06/2012
Ciudad: Eindhoven (Holanda),
Ernesto Gambao Galan; Miguel Hernando Gutierrez; Dragolubj Surdilovic. "2012 ISAARC Proceedings".pp. 10 - 21. ISBN 1569-1101

4 **Título:** MDL: A module description language for chained heterogeneous modular robots
Nombre del congreso: 2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 07/12/2011
Ciudad: Phuket, Tailandia,
Alberto Brunete Gonzalez; Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan. "2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO)".pp. 2706 - 2711. ISBN 978-1-4577-2136-6

5 **Título:** Sistemas de ensamblado flexible mediante cooperación humano-robot
Nombre del congreso: Robots Colaborativos. Interacción Humano-Robot
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 17/05/2011
Ciudad: Madrid,
Ernesto Gambao Galan. "Workshop ROBOCITY 2030. Robots Colaborativos. Interacción Humano-Robot".pp. 184 - 198. ISBN 978-84-7484-238-8

6 **Título:** Multi-Drive Control for In-Pipe Snakelike Heterogeneous Modular Micro-Robots
Nombre del congreso: IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 15/12/2007
Ciudad: Sanya (China),
Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan; Alberto Brunete Gonzalez.

7 **Título:** A 2 DoF Servomotor-based Module for Pipe Inspection Modular Micro-robots
Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 09/10/2006
Ciudad: Beijing, PEOPLES R CHINA,
Alberto Brunete Gonzalez; José Emilio Torres Matesanz; Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan. "2006 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Vols 1-12".pp. 1329 - 1334. ISBN 978-1-4244-0258-8

8 **Título:** Control System for a Semi-automatic Façade Cleaning Robot
Nombre del congreso: International Symposium on Automation and Robotics in Construction 2006 (ISARC 2006)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/10/2006
Ciudad: TOKYO, JAPAN,
Ernesto Gambao Galan; Miguel Hernando Gutierrez. "International Symposium on Automation and Robotics in Construction 2006 (ISARC 2006)".pp. 406 - 411.

9 **Título:** Drive modules for low diameter pipe inspection multiconfigurable microrobots
Nombre del congreso: ICRA?06 International Conference on Robotics & Automation
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 15/05/2006
Ciudad: Orlando, FL, USA,
Alberto Brunete Gonzalez; Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan. "Proceedings of the 2006 IEEE International Conference on Robotics and Automation".pp. 1 - 1. ISBN 0-7803-9506-9

10 **Título:** Multiconfigurable Inspection Robots for Low Diameter Canalizations
Nombre del congreso: 2005 Proceedings of the 22nd ISARC, Ferrara, Italy
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 11/09/2005
Ciudad: Ferrara, Italy,
Ernesto Gambao Galan; Miguel Hernando Gutierrez; Alberto Brunete Gonzalez. "2005 Proceedings of the 22nd ISARC, Ferrara, Italy".pp. 1 - 6.

11 **Título:** Behaviour based analysis of robot motion for teleprogramming
Nombre del congreso: 1st Int Workshop on Telerobotics and Augmented Reality for Teleoperation
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 20/06/2005
Ciudad: Madrid, SPAIN,
Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan. "1st Int Workshop on Telerobotics and Augmented Reality for Teleoperation".pp. 1 - 6. ISBN 84-7484-173-9

12 **Título:** Modular multiconfigurable architecture for low diameter pipe inspection microrobots
Nombre del congreso: 2005 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 18/04/2005
Ciudad: Barcelona, SPAIN,
Alberto Brunete Gonzalez; Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan. "2005 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA), Vols 1-4".pp. 490 - 495. ISBN 0-7803-8914-X

13 **Título:** Cost-Effective Robots for Façade Cleaning
Nombre del congreso: 21st International Symposium on Automation and Robotics in Construction
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 21/09/2004
Ciudad: Jeju, South Korea,
Ernesto Gambao Galan; Miguel Hernando Gutierrez. "2004 Proceedings of the 21st ISARC, Jeju, South Korea".pp. 1 - 6.

14 **Título:** Drive modules for pipe inspection microrobots
Nombre del congreso: IEEE Mechatronics & Robotics MechRob 2004
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 21/09/2004
Ciudad: Aachen, GERMANY,
Alberto Brunete Gonzalez; Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan. "IEEE Mechatronics & Robotics MechRob 2004".pp. 1 - 1. ISBN 0-7803-8645-0

15 **Título:** A robot teleprogramming architecture
Nombre del congreso: IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 20/07/2003
Ciudad: KOBE, JAPAN,
Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan. "PROCEEDINGS OF THE 2003 IEEE/ASME INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCED INTELLIGENT MECHATRONICS (AIM 2003), VOLS 1 AND 2".pp. 1113 - 1118. ISBN 0-7803-7759-1

16 **Título:** The Heroic Robotic System for Hydro-Erosion in Concrete Repair Preparation Tipo de participación: Autor/Presentación
Nombre del congreso: ASER 03: 1st International Workshop on Advances in Service Robotics
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 13/03/2003
Ciudad: Bardolino, ITALY,
Ernesto Gambao Galan; Miguel Hernando Gutierrez. "ASER 03: 1st International Workshop on Advances in Service Robotics".pp. 1 - 1. ISBN 978-3-8167-6268-3

17 **Título:** Visibility analysis and genetic algorithms for fast robot motion planning
Nombre del congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2002)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 30/09/2002
Ciudad: LAUSANNE, SWITZERLAND,
Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan. "2002 IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON INTELLIGENT ROBOTS AND SYSTEMS, VOLS 1-3, PROCEEDINGS".pp. 2413 - 2418. ISBN 0-7803-7398-7

18 **Título:** New concept of visibility tetrahedra for fast robot motion planning
Nombre del congreso: IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 01)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 08/07/2001
Ciudad: COMO, ITALY,
Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan. "2001 IEEE/ASME INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCED INTELLIGENT MECHATRONICS PROCEEDINGS, VOLS I AND II".pp. 1340 - 1345. ISBN 0-7803-6736-7

19 **Título:** A robotic system for automated masonry
Nombre del congreso: Automation and Robotics in Construction XVI
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 22/09/1999
Ciudad: Madrid, SPAIN,
Ernesto Gambao Galan; Carlos Balaguer. "1999 Proceedings of the 16th ISARC, Madrid, Spain".pp. 599 - 602.

20 **Título:** HEROIC: a concept robotics system for hydro-erosion in concrete reapir preperation
Nombre del congreso: Automation and Robotics in Construction XVI
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 22/09/1999
Ciudad: Madrid, SPAIN,
Denis Chamberlain; Ernesto Gambao Galan. "1999 Proceedings of the 16th ISARC, Madrid, Spain".pp. 585 - 590.

21 **Título:** Collision control in teleoperation by virtual force reflection. An application to the ROBTET system
Nombre del congreso: International Conference on Robotics and Automation (ICRA '99)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 10/05/1999
Ciudad: DETROIT, MI (USA),
Miguel Hernando Gutierrez; Ernesto Gambao Galan. "ICRA '99: IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION, VOLS 1-4, PROCEEDINGS".pp. 565 - 570. ISBN 0-7803-5181-9

22 **Título:** Hierarchical control architecture for large range robots with static deflection correction
Nombre del congreso: 5th IFAC Symposium on Robot Control 1997 (SYROCO 97)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 03/09/1998
Ciudad: NANTES, FRANCE,
Antonio Barrientos Cruz; Ernesto Gambao Galan. "ROBOT CONTROL 1997, VOLS 1 AND 2".pp. 261 - 266. ISBN 0-08-043026-0

23 **Título:** Robot assembly system for the construction process automation
Nombre del congreso: 1997 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA97)
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 20/04/1997
Ciudad: ALBUQUERQUE, NM (USA),
Ernesto Gambao Galan. "1997 IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ROBOTICS AND AUTOMATION - PROCEEDINGS, VOLS 1-4".pp. 46 - 51. ISBN 0-7803-3613-5

24 **Título:** A RULE-BASED SELECTION OF C-SPACE REPRESENTATION FOR RAPID 3D ROBOT PATH PLANNING
Nombre del congreso: 7TH IFAC/IFIP/IFORS/IMACS/ISPE SYMP ON INFORMATION CONTROL PROBLEMS IN MANUFACTURING TECHNOLOGY
Tipo de participación: Ponencia
Fecha de realización: 25/05/1992
Ciudad: TORONTO, CANADA,
Ernesto Gambao Galan; Carlos Balaguer. "INFORMATION CONTROL PROBLEMS IN MANUFACTURING TECHNOLOGY 1992 Book Series: IFAC SYMPOSIA SERIES Volume: 1993".pp. 361 - 365. ISBN 0-08-041897-X

25 **Título:** Computer aided methodology for design of robots in construction industry applications
Nombre del congreso: 1997 14th ISARC
Tipo de participación: Ponencia
Ciudad: Pittsburgh, USA,
Carlos Balaguer; Ernesto Gambao Galan. "1997 Proceedings of the 14th ISARC, Pittsburgh, USA".pp. 294 - 298.

26 **Título:** Site assembly in construction industry by means of a large range advanced robot
Nombre del congreso: 1996 13th ISARC
Tipo de participación: Ponencia
Ciudad: Tokyo, Japan,
Carlos Balaguer; Ernesto Gambao Galan. "1996 Proceedings of the 13th ISARC, Tokyo, Japan".

Trabajos presentados en jornadas, seminarios, talleres de trabajo y/o cursos nacionales o internacionales

1 **Título:** How interactive robots may support small-batch machining in industry
Nombre del evento: EU Robotics Forum 2016
Tipo de evento: Curso
Ciudad de realización: Liubliana, Eslovenia
Fecha de realización: 23/03/2016
Entidad organizadora: EU Robotics **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Ernesto Gambao Galan.

2 **Título:** Advances in robot machining
Nombre del evento: EU Robotics Forum 2014
Tipo de evento: Curso
Ciudad de realización: Rovereto (Italia), Desconocido
Fecha de realización: 13/03/2014
Entidad organizadora: euRobotics AISBL **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Ernesto Gambao Galan.

Experiencias en gestión de I+D+i y participación en comités científicos

Experiencia en organización de actividades de I+D+i

1 **Título:** Revisor de Proyecto Europeo
Tipo de actividad: Responsabilidades en la evaluación de proyectos internacionales
Ciudad de realización: Luxemburgo,
Fecha de inicio: 02/12/2014

2 **Título:** Presidente de la Comisión Académica del Programa de Doctorado en Automática y Robótica de la UPM
Tipo de actividad: Otro tipo de responsabilidad
Ciudad de realización: Madrid,
Fecha de inicio: 01/06/2014

3 **Título:** Evaluador de la convocatoria FP7-2013-NMP-ICT-FoF del Programa Marco de la Comisión Europea
Tipo de actividad: Responsabilidades en la evaluación de proyectos internacionales
Ciudad de realización: Bruselas (Bélgica),
Fecha de inicio: 21/01/2013

4 **Título:** Miembro del Committee Board de la IAARC International Association of Automation and Robotics in Construction
Tipo de actividad: Responsabilidades en la evaluación de proyectos internacionales
Ciudad de realización: Eindhoven, HOLANDA,
Fecha de inicio: 01/09/2004

Otros méritos

Estancias en centros de I+D+i públicos o privados

Ciudad: Karlsruhe. Alemania,
Fecha inicio: 27/04/1994 **Duración:** 42 días

Ayudas y becas obtenidas

Denominación de la ayuda: Becario FPI
Finalidad: Posdoctoral
Entidad que la concede: Ministerio de Educación y Ciencia **Tipo de entidad:** Organismo, Otros
Fecha de concesión: 01/01/1992

Menciones, distinciones y premios obtenidos en el desarrollo del ejercicio profesional

Descripción: Premio Extraordinario a Tesis Doctorales que hayan sido defendidas durante el año 1996 y calificadas cum laude
Entidad que concede: Universidad Politécnica de Madrid
Tipo de entidad: Universidad
Ciudad: Madrid,
Fecha de concesión: 01/11/1997

Número de tramos de investigación reconocidos

N.º de tramos reconocidos: 2
Entidad que concede: Universidad Politécnica de Madrid
Tipo de entidad: Universidad
Ciudad: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Resumen de otros méritos

Descripción del mérito: Impartición de Sesión Plenaria en el Congreso Internacional Global Robot Expo

Fecha del CVA	15/10/2019

Parte A. DATOS PERSONALES

Nombre y apellidos	Elena García Armada		
Núm. identificación del investigador	Researcher ID	Scopus Author ID: 7402249975	
	Código Orcid	0000-0001-7349-250X	

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Consejo Superior de Investigaciones Científicas			
Dpto./Centro	Centro de Automática y Robótica			
Dirección	Carretera de Campo Real, Km. 0,200 La Poveda 28500 Arganda del Rey, MADRID			
Teléfono	91 8711900	Correo electrónico	Elena.garcia@csic.es	
Categoría profesional	Científico Titular		Fecha inicio	7/6/2007
Espec. cód. UNESCO	*331102; 331002; 331114; 331115; 331199; 331799*			
Palabras clave	Ingeniería de sistemas y automática; Robótica			

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

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Ingeniero Superior Industrial. Especialidad: Electrónica y Automática Industrial	Universidad Politécnica de Madrid	1996
Doctor Ingeniero Industrial	Universidad Politécnica de Madrid	2002

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

Nº de Sexenios	3 (Fecha de último sexenio 17/06/2015)
Número de tesis doctorales dirigidas en los últimos 10 años	5 (2 en curso)
Índice H (Google Schoolar)	22
Índice i10 (Google Schoolar)	41
Citas (Google Schoolar)	1890
Publicaciones totales indexadas (JCR)	37; en primer cuartil (Q1) 15
Publicaciones en Congresos Internacionales	63
Patentes	7 (En explotación 3)
Creación de empresas de base tecnológica	1 – Marsi Bionics

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM

Elena García Armada es Doctora Ingeniera Industrial por la Universidad Politécnica de Madrid (2002) y Científico Titular del Consejo Superior de Investigaciones Científicas (2007) en el Centro de Automática y Robótica (CAR) CSIC-UPM.

Realizó su formación investigadora en el Instituto de Automática Industrial del CSIC con estancias en centros de investigación extranjeros de prestigio como el Massachussets Institute of Technology (MIT) y el Laboratoire dAutomatique de Grenoble. Los resultados de su Tesis Doctoral se han citado en el Springer Handbook of Robotics, además de en diversas revistas científicas internacionales.

A partir de su incorporación a la Escala de Científicos Titulares del CSIC en 2007, la Dra. García Armada ha enfocado su actividad, de marcado perfil tecnológico, en liderar una nueva línea de investigación dentro del departamento de Robótica Aplicada del CAR que trata de resolver los principales retos científico-tecnológicos en la aplicación de la robótica al servicio del ser humano. La Dra. Elena García Armada avanza significativamente sobre el estado del arte, consiguiendo resultados pioneros en el ámbito científico internacional dentro de 12 proyectos de investigación liderados en los cinco últimos años. 6 patentes, tres licenciadas y extendidas internacionalmente a EEUU y Europa y numerosas publicaciones en revistas y congresos internacionales de prestigio, acreditan esta repercusión, que culmina con más de 30 premios y menciones otorgadas por editoriales científicas como Emerald e IEEE además del Reconocimiento anual por Méritos Científicos desde 2012 otorgado

por el Presidente del CSIC. Entre sus distinciones destaca el Premio TALGO a la Excelencia de la Mujer en la Ingeniería en su primera edición, el Premio Discapnet de la Fundación ONCE, entregado por S.M. La Reina Letizia, el Faam de Oro a la investigación científica para la accesibilidad y la dependencia, el premio A Tu Salud al Mejor Investigador en Biomedicina del año (2017) de la mano de la Ministra de Sanidad, el premio MAS Smart Girl by SAMSUNG y la Medalla de Oro de la Ciudad de Madrid (2018) por su Alcaldesa.

La investigación de la Dra. García avanza en la optimización de los exoesqueletos biónicos para su uso como herramienta de rehabilitación y ayuda a la movilidad de niños que sufren de enfermedades neuromusculares, y que por su carácter degenerativo impone nuevos retos científico-tecnológicos. Este trabajo, en colaboración con los principales hospitales nacionales e internacionales, pretende contribuir a mejorar la calidad de vida de estos niños y de sus familias, ya que la rehabilitación en las actividades de la vida diaria ralentiza el avance de los síntomas de estas enfermedades. Actualmente estas enfermedades no tienen cura y las complicaciones derivadas de la pérdida de la marcha causan la disfunción pulmonar y cardiovascular de los afectados, condicionando la supervivencia de niños a muy corta edad. Los especialistas médicos, neuropediatras y rehabilitadores, consideran que la terapia basada en exoesqueletos de marcha aumentaría considerablemente (hasta un 50%) la esperanza de vida de estos niños.

El impacto social e internacional de los resultados de los últimos trabajos, pioneros en el desarrollo de exoesqueletos biónicos pediátricos, de ayuda a la locomoción y neurorehabilitación de niños, han propiciado la transferencia de esta tecnología al entorno empresarial, dando lugar a la creación de una Empresa de Base Tecnológica de la que Elena García Armada es co-fundadora. La empresa Marsi Bionics (www.marsibionics.com) ha recibido varias distinciones relevantes, entre ellas el premio CEPYME al mejor proyecto emprendedor (2015), entregado por S.M. el Rey Felipe VI y la Placa de Plata de la Sanidad Madrileña.

Paralelamente contribuye activamente a la divulgación de la ciencia con la autoría del libro "Qué Sabemos de Robots", de la colección editada por CSIC-Catarata. También participa en numerosos ciclos y conferencias dirigidas al público en general organizadas por la Vicepresidencia Adjunta de Cultura Científica del CSIC. Elena García representa a la ciencia española en importantes comités: es miembro del jurado del Premio Princesa de Asturias de Investigación Científica y Técnica en su edición 2019, miembro del grupo de Trabajo de Innovación y Transferencia del Conocimiento del Ministerio de Ciencia, Innovación y Universidades y miembro del Industrial Activities Board of the IEEE Robotics and Automation Society, entre otros comités.

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

C.1. Publicaciones (últimas 10 publicaciones por orden cronológico)

AUTORES:	*Arevalo, J.C and **Garcia, E.***
TÍTULO:	*Impedance Control for Legged Robots: An insight into the Concepts Involved*
REVISTA:	*IEEE Transactions on Systems Man and Cybernetic Part C- Applications and Reviews, Vol. 42, No. 6, pp. 1400-1411, 2012*
ISSN: 1094-6977	*FACTOR IMPACTO (año 2011): 2.009 JCR RANK: 3/20 (Computer Science, Cybernetics)*
AUTORES:	*Sanz-Merodio, D., Cestari, M., Arevalo, J. and **Garcia, E**.*
TÍTULO:	*Control Motion Approach of a Lower Limb Orthosis to Reduce Energy Consumption*
REVISTA:	*International Journal of Advanced Robotic Systems, Vol. 9, 232, 2012.*
DOI:	*10.5772/51903*
ISSN: 1729-8806	*FACTOR IMPACTO (año 2011):0.375 JCR RANK: 16/19 (Robotics)*
AUTORES:	***Garcia, E.**, and P. Gonzalez de Santos*
TÍTULO:	*Modular and versatile platform for the benchmarking of modern actuators for robots*
REVISTA:	*Smart Structures and Systems, An International Journal, Vol.11 No.2, 2013*
ISSN: 1738-1584	*FACTOR IMPACTO (año 2011): 1.231 JCR RANK: 28/118 (Engineering, Civil)*
AUTORES:	*Sanz-Merodio, D., Cestari, M., Arevalo, J. and **Garcia, E**.*
TÍTULO:	*Exploiting joint synergy for actuation in a lower-limb active orthosis*

REVISTA:	*Industrial Robot, An International Journal, Vol. 40 No. 3, pp. 224-228 , 2013*
ISSN: 0143-991X	*FACTOR IMPACTO (año 2011): 0.603 JCR RANK: 14/19 (Robotics)*
AUTORES:	*Sanz-Merodio, D., Cestari, M., Arevalo, J. and **Garcia, E**.*
TÍTULO:	*Generation and control of adaptive gaits in lower-limb exoskeletons for motion assistance*
REVISTA:	*Advanced Robotics, Vol. 28 No. 5, pp. 329-338 , 2014*
ISSN: 0169-1864	*FACTOR IMPACTO (año 2013):0,562 JCR RANK: 17/21 (Robotics)*
AUTORES:	*Arevalo, J., Cestari, M., Sanz-Merodio, D., and **Garcia, E**.*
TÍTULO:	*On the Necessity of Including Joint Passive Dynamics in the Impedance Control of Robotic Legs*
REVISTA:	*International Journal of Advanced Robotic Systems, **11**:102, 2014*
ISSN: 1729-8806	*FACTOR IMPACTO (año 2013):0,497 JCR RANK: 18/21 (Robotics)*
AUTORES:	*M. Cestari, D.Sanz-Merodio, J.C. Arevalo and E. Garcia*
TÍTULO:	*ARES, a variable stiffness actuator with embedded force sensor for ATLAS exoskeleton*
REVISTA:	*Industrial Robot: An international journal, Vol. 41, No. 6, pp. 518-526, 2014.*
ISSN: 0143-991X	*FACTOR IMPACTO (año 2013):0,622 JCR RANK: 16/21 (Robotics)*
AUTORES:	*M. Cestari, D.Sanz-Merodio, J.C. Arevalo and E. Garcia*
TÍTULO:	*An Adjustable Compliant Joint for Lower-Limb Exoskeletons*
REVISTA:	*IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, Vol. 20, No. 2, pp.889-898, 2015.*
ISSN: 1083-4435	*FACTOR IMPACTO (año 2013): 3,652 JCR RANK: 6/126 (Engineering, Mechanical)*
AUTORES:	***Garcia, E.**, Arevalo, J., Cestari, M.,and Sanz-Merodio, D.*
TÍTULO:	*On the technological instantiation of a biomimetic leg concept for agile locomotion*
REVISTA:	*ASME Journal of Mechanisms and Robotics, Vol. 7, No. 3, 2015*
ISSN: 1942-4302	*FACTOR IMPACTO (año 2013): 0,863 JCR RANK: 13/21 (Robotics)*
AUTORES:	*M. Cestari, D.Sanz-Merodio, and E. Garcia*
TÍTULO:	*Preliminary Assessment of a Compliant Gait Exoskeleton*
REVISTA:	*Soft Robotics Vol. 4, No. 2, pp. 135-146, 2017.*
ISSN: 2169-5172	*FACTOR IMPACTO (año 2015): 6,130 JCR RANK: 1/25 (Robotics)*
AUTORES:	*M. Cestari, D.Sanz-Merodio, and E. Garcia*
TÍTULO:	*A New and Versatile Adjustable Rigidity Actuator with Add-on Locking Mechanism (ARES-XL)*
REVISTA:	*Actuators, Vol. 7, No. 1, 2018.*
ISSN: 1083-4435	*JCR RANK: 6/126 (Engineering, Mechanical)*

C.2. Proyectos dirigidos (más relevantes)

TITULO DEL PROYECTO: Actuación y control de dispositivos de amplificación de potencia y movilidad en humanos y robots (ATLAS)
ENTIDAD FINANCIADORA: Dirección General de Investigación (MICINN DPI2010-18702)
FINANCIACIÓN: 249.260 Euros
DURACION DESDE: 1 enero 2011 HASTA: 31 diciembre 2013
*INVESTIGADOR PRINCIPAL: **Elena García Armada***

TITULO DEL PROYECTO: Exoesqueletos como instrumento de mejora de la calidad de vida de niños con atrofia muscular espinal y parálisis cerebral (KINDER)
ENTIDAD FINANCIADORA: Dirección General de Investigación Científica y Técnica (MINECO DPI2013-40504-R)
FINANCIACIÓN: 175.000 Euros
DURACION DESDE: 1 enero 2014 HASTA: 31 diciembre 2016
*INVESTIGADOR PRINCIPAL: **Elena García Armada***

TITULO DEL PROYECTO: Clinical Evaluation of Gait Training with Exoskeleton in Children with Spinal Muscular Atrophy (EXOTrainer)
ENTIDAD FINANCIADORA: European Commision ((EU FP7-601116 Echord++)
FINANCIACIÓN: 300.000 Euros
DURACION DESDE: 1 enero 2015 HASTA: 30 junio 2016

INVESTIGADOR PRINCIPAL: ***Elena García Armada (Coordinator)***

TITULO DEL PROYECTO: Personalización de EXOesqueletos pediátricos como alternativa a la teRAPIa física de niños con enfermedades neuromusculares graves- EXORAPI
ENTIDAD FINANCIADORA: Dirección General de Investigación Científica y Técnica (MINECO RTC- 2016-4728-1)
FINANCIACIÓN: 86.654Euros
DURACION DESDE: 1 julio 2016 HASTA: 30 junio 2019
INVESTIGADOR PRINCIPAL: ***Elena García Armada***

TITULO DEL PROYECTO: Disruptive technologies for effectively rehabilitating chronic ambulatory disability (MARSI)
ENTIDAD FINANCIADORA: European Union's Horizon 2020 research and innovation programme GA No 784498
FINANCIACIÓN: 1.640.000 Euros
DURACION DESDE: 1 marzo 2018 HASTA: 28 febrero 2020
INVESTIGADOR PRINCIPAL: Elena García Armada

C.3. Contratos, méritos tecnológicos o de transferencia

1- Creación de empresa de base tecnológica:

EMPRESA: ***Marsi Bionics S.L.***
Web: www.marsibionics.com
Fecha de constitución: 24/9/2013
CIF: B86756483

2- Dispositivos en Explotación como resultado de proyectos de investigación:

EXOESQUELETO PEDIÁTRICO ATLAS 2020	En explotación en exclusiva por Marsi Bionics SL, Resultado de los proyectos de investigación ATLAS (*DPI2010-18702)* y KINDER (*DPI2013-40504-R)*
ORTESIS de Rodilla MAK	En explotación por Marsi Bionics SL, resultado del proyecto ATLAS (*DPI2010-18702)*

C.4. Patentes (en explotación)

SOLICITANTES (p.o. de firma): M. Cestari, D. Sanz-Merodio, J. Arevalo, ***E. García***
TITULO: Andador con mecanismo de asistencia en operaciones de levantado y sentado de un usuario
Nº DE SOLICITUD: P201231567 PAÍS DE PRIORIDAD: ESPAÑA
FECHA DE PRESENTACION: 11/10/2012 FECHA DE CONCESIÓN: 10/02/2015
EXTENSIÓN INTERNACIONAL: ***USA*** *(US2015265490) y* ***Europa*** *(EP2907495)*
ENTIDAD TITULAR: CSIC, UPM ***LICENCIADA A MARSI BIONICS SL***

SOLICITANTES (p.o. de firma): M. Cestari, D. Sanz-Merodio, ***E. García***
TITULO: Articulación con rigidez controlable y dispositivo de medición de fuerza
Nº DE SOLICITUD: P201330882 PAÍS DE PRIORIDAD: ESPAÑA
FECHA DE PRESENTACION: 13/06/2013 FECHA DE CONCESIÓN: 13/10/2015
EXTENSIÓN INTERNACIONAL: ***Europa EP 14810160 (Concedida 6/11/2017); USA US10016331B2 (Concedida 10/7/2018).***
ENTIDAD TITULAR: CSIC-UPM ***LICENCIADA A MARSI BIONICS SL***

SOLICITANTES (p.o. de firma): ***E. García*** *M. Cestari, D. Sanz-Merodio, X. Carrillo de Hijes*
TITULO: Exoesqueleto para asistencia al movimiento humano
Nº DE SOLICITUD: P201431763 PAÍS DE PRIORIDAD: ESPAÑA
FECHA DE PRESENTACION: 27/11/2014
FECHA DE CONCESIÓN: 22/05/2017
EXTENSIÓN INTERNACIONAL: US 20170340504A1 Concedida 30/11/2017; EU EP15862885 Concedida 19/02/2019ENTIDAD TITULAR: CSIC-UPM (85%), MARSI BIONICS SL (15%)

CURRÍCULUM VÍTAE NORMALIZADO

Cristian Florentin Mahulea

Generado desde: Editor CVN de FECYT

Fecha del documento: 25/02/2020

v 1.4.0

2163e2d951668ed922cb279fcbad84f2

Este fichero electrónico (PDF) contiene incrustada la tecnología CVN (CVN-XML). La tecnología CVN de este fichero permite exportar e importar los datos curriculares desde y hacia cualquier base de datos compatible. Listado de Bases de Datos adaptadas disponible en http://cvn.fecyt.es/

GOBIERNO DE ESPAÑA
MINISTERIO DE CIENCIA, INNOVACIÓN Y UNIVERSIDADES

FECYT FUNDACIÓN ESPAÑOLA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGÍA

Resumen libre del currículum

Descripción breve de la trayectoria científica, los principales logros científico-técnicos obtenidos, los intereses y objetivos científico-técnicos a medio/largo plazo de la línea de investigación. Incluye también otros aspectos o peculiaridades importantes.

Soy Profesor Titular de Universidad en el Departamento de Informática e Ingeniería de Sistemas y desarrollo mi investigación principal en el análisis y síntesis de los sistemas de (eventos) discretos. Soy ingeniero en Automática e Informática Industrial y tengo un Máster en Ingeniería de Sistemas por la Univ. Técnica de Iasi, Rumanía. Soy doctor por la Univ. de Zaragoza, desde septiembre de 2007, doctorado con mención europea.

En la tesis doctoral (dirigida por Manuel Silva y Laura Recalde), he trabajado con redes de Petri fluidas estudiando propiedades cuantitativas, técnicas de observabilidad y control. Siendo las redes de Petri fluidas una clase de sistemas continuos a tramos, se han estudiado principalmente técnicas utilizadas en la teoría clásica de control y de redes de Petri. Después de la tesis doctoral he continuado trabajando con estos tipos de sistemas siendo co-director de la tesis doctoral de Liewei Wang (julio de 2013) sobre el control de redes fluidas.

En el periodo postdoctoral, he empezado 3 líneas de trabajo, la primera siendo el diagnóstico de fallos en sistemas de eventos discretos. He sido co-director de la tesis doctoral de Xu Wang en la Univ. de Zaragoza (enero de 2017) sobre este tema. Uno de los artículos que trataba de utilizar las redes de Petri fluidas para mejorar el coste computacional del diagnóstico de fallos en los sistemas discretos recibió el premio al mejor artículo publicado en el año 2012 en la revista IEEE Trans. On Systems, Man and Cybernetics, premio otorgado por la IEEE SMC Society Sección italiana.

Otra línea posdoctoral está relacionada con la gestión del servicio de salud y la planificación de las operaciones quirúrgicas. Estoy colaborando con el doctor Jorge Albareda, jefe del servicio de Cirugía Ortopédica y Traumatología del Hospital Clínico "Lozano Blesa" de Zaragoza. He sido investigador principal del proyecto DPI2014-57252-R y co-director de la tesis doctoral de D. Clavel sobre este tema. Planificación y control de equipos de robots móviles utilizando sistemas discretos es otra línea de investigación postdoctoral. He sido investigador principal de un proyecto financiado por la NTFC (China) con la Univ. de Xidian sobre ésta línea. Actualmente estoy coautor de un libro publicado en la editorial IEEE Wiley sobre el uso de sistemas discretos para la planificación de trayectorias de equipos de robots móviles.

Como publicaciones más relevantes destacaré 23 artículos en revistas indexadas (22 en el JCR y 1 en SCOPUS) de cuales 14 en el cuartil Q1 de algún área, 6 capítulos de libro y más de 70 artículos en actas de congresos internacionales. He realizado estancias de 3 meses en la Univ. de Cagliari (Italia) y en la Univ. de Boston (EE.UU.) y una estancia con el programa

"Salvador de Madariaga" de 4 meses en Ecole Normale Superior de Paris-Saclay (Francia). He sido profesor visitante en la Univ. de Cagliari en tres ocasiones (6 meses en total).

He sido editor asociado de IEEE Trans. on Autom. Science and Eng. (2014-2017). Actualmente soy editor asociado de IEEE Control Systems Letters (desde 2017) y de IEEE Trans. on Automatic Control (desde 2020). He participado en varios comités de programas, siendo presidente del comité de programa de IEEE ETFA'2017 y IEEE ETFA'2018 (Conf. on Emerging Technologies And Factory Automation). Asimismo, he sido General Co-Chair de la conferencia ETFA'2019 que se organizó en Zaragoza.

Indicadores generales de calidad de la producción científica

Descripción breve de los principales indicadores de calidad de la producción científica (sexenios de investigación, tesis doctorales dirigidas, citas totales, publicaciones en primer cuartil (Q1), índice h....). Incluye también otros aspectos o peculiaridades importantes.

Sexenios de investigación convenio CNEAI 2: periodo 2003-2008 (concedido 26/06/2012); periodo 2009-2014 (concedido 29/06/2015).

Tesis Doctorales dirigidas en los últimos 10 años:
- Liewei Wang (co-supervisado con Manuel Silva), título: "On the minimum-time control of continuous Petri nets: centralized and decentralized perspectives", Julio de 2013.
- Xu Wang (co-supervisado con Manuel Silva), título: "Discrete Event System Tools for Fault Diagnosis and Collision Prevention", Enero de 2017.
- Daniel Clavel (co-supervisado con Manuel SIlva), título: "Methods and Formal Models for Healthcare Systems Management", Noviembre de 2019.

Índice h: 19 (Google académico – 24.02.2020). Número de citas: 1350

Número total de artículos en revistas indexadas: 23 (de los cuales 14 en Q1)

Premio al mejor articulo publicado en 2012 en la revista IEEE Trans. on Systems, Man and Cybernetics, Part A: Systems and Humans para el trabajo “Fault Diagnosis of Discrete-Event Systems Using Continuous Petri Nets” otorgado por IEEE Systems, Man, and Cybernetics Society Italian Chapter

Premio al Mejor Hospital Digital para la herramienta de programación de las operaciones quirúrgicas CIPLAN otorgado en el III Congreso Nacional de eSalud – Madrid 2018.

Premio al mejor revisor para el periodo julio 2017 - julio 2018 otorgado por la revista JCR - Discrete Event Dyanmic Systems: Theory and Applications (J-DEDS).

Cristian Florentin Mahulea

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Universidad de Zaragoza
Departamento: Informática e Ingeniería de Sistemas, Escuela de Ingeniería y Arquitectura
Categoría profesional: Profesor Titular de Universidad
Fecha de inicio: 17/07/2017
Modalidad de contrato: Funcionario/a **Régimen de dedicación:** Tiempo completo

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1	Universidad de Zaragoza	Profesor Contratado Doctor	19/09/2011
2	Universidad de Cagliari, Italia	Profesor Visitante	20/09/2010
3	Universidad de Zaragoza	Profesor Ayudante Doctor	16/12/2008
4	Universidad de Zaragoza	Profesor Ayudante	22/09/2008
5	Universidad de Cagliari, Italia	Profesor Visitante	05/05/2008
6	Universidad de Zaragoza	Profesor Asociado	01/02/2008
7	Universidad de Zaragoza	Becario FPI	01/05/2004
8	Universidad Técnica de Iasi, Rumanía	Profesor Ayudante	01/10/2002
9	Universidad Técnica de Iasi, Rumanía	Administrador de redes e Ingeniero de Sistemas	01/10/2001

1 **Entidad empleadora:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor Contratado Doctor
Fecha de inicio-fin: 19/09/2011 - 16/07/2017 **Duración:** 5 años - 10 meses

2 **Entidad empleadora:** Universidad de Cagliari, Italia **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor Visitante
Fecha de inicio: 20/09/2010 **Duración:** 2 meses

3 **Entidad empleadora:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor Ayudante Doctor
Fecha de inicio: 16/12/2008 **Duración:** 3 años

4 **Entidad empleadora:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor Ayudante
Fecha de inicio: 22/09/2008 **Duración:** 3 meses

5 **Entidad empleadora:** Universidad de Cagliari, Italia
Categoría profesional: Profesor Visitante
Fecha de inicio: 05/05/2008 **Duración:** 3 meses

6 **Entidad empleadora:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor Asociado
Fecha de inicio: 01/02/2008 **Duración:** 3 meses

7 **Entidad empleadora:** Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Becario FPI
Fecha de inicio: 01/05/2004 **Duración:** 3 años - 8 meses

8 **Entidad empleadora:** Universidad Técnica de Iasi, Rumanía **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Ingeniría de Sistemas y Automática, Facultad de Ingeniería de Sistemas e Informática
Ciudad entidad empleadora: Iasi, Rumanía
Categoría profesional: Profesor Ayudante **Gestión docente (Sí/No):** Si
Teléfono: (+40) 232-278680 **Fax:** (+40) 232-230751
Fecha de inicio: 01/10/2002 **Duración:** 1 año - 5 meses
Modalidad de contrato: Contrato laboral indefinido
Régimen de dedicación: Tiempo completo

9 **Entidad empleadora:** Universidad Técnica de Iasi, Rumanía **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Administrador de redes e Ingeniero de Sistemas
Fecha de inicio: 01/10/2001 **Duración:** 1 año

Formación académica recibida

Titulación universitaria

Estudios de 1º y 2º ciclo, y antiguos ciclos (Licenciados, Diplomados, Ingenieros Superiores, Ingenieros Técnicos, Arquitectos)

1 **Nombre del título:** Máster en Ingeniería de Sistemas
Ciudad entidad titulación: Iasi, Rumanía
Entidad de titulación: Universidad Técnica "Gh. Asachi" de Iasi
Fecha de titulación: 19/06/2002

2 **Nombre del título:** Ingeniero en Automática y Electrónica Industrial
Ciudad entidad titulación: Iasi, Rumanía
Entidad de titulación: Universidad Técnica "Gh. Asachi" de Iasi
Fecha de titulación: 21/06/2001

Doctorados

Programa de doctorado: Programa Oficial de Doctorado en Ingeniería Informática
Entidad de titulación: Universidad de Zaragoza
Ciudad entidad titulación: Zaragoza, España
Fecha de titulación: 20/09/2007
Doctorado Europeo: Si
Mención de calidad: Si

Formación especializada, continuada, técnica, profesionalizada, de reciclaje y actualización (distinta a la formación académica reglada y a la sanitaria)

1 **Título de la formación:** Curso práctico online de Arduino avanzado. Módulo: programación y arquitectura de la plataforma Arduino
Entidad de titulación: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
Fecha de finalización: 22/05/2015 **Duración en horas:** 42 horas

2 **Tipo de la formación:** Curso
Título de la formación: PhD school on Model Predictive Control
Ciudad entidad titulación: Barcelona, España
Entidad de titulación: Universitat Politècnica de Catalunya
Responsable de la formación: Prof. Jan Maciejowski and Prof. Alberto Bemporad)
Fecha de finalización: 07/2006 **Duración en horas:** 24 horas

3 **Tipo de la formación:** Curso
Título de la formación: 1st Summer School on Constraint Programming
Ciudad entidad titulación: Acquafredda di Maratea, Italia
Entidad de titulación: University of Padova **Tipo de entidad:** Universidad

Responsable de la formación: Prof. K.R. Apt
Fecha de finalización: 11/09/2005 **Duración en horas:** 24 horas

4 **Tipo de la formación:** Curso
Título de la formación: 1st HYCON PhD School on Hybrid Systems
Ciudad entidad titulación: Siena, Italia
Entidad de titulación: University of Siena **Tipo de entidad:** Universidad
Responsable de la formación: European Community through the Network of Excellence HYCON
Fecha de finalización: 22/07/2005 **Duración en horas:** 21 horas

Cursos y seminarios recibidos de perfeccionamiento, innovación y mejora docente, nuevas tecnologías, etc., cuyo objetivo sea la mejora de la docencia

Título del curso/seminario: Formación de personal docente
Objetivos del curso/seminario: Asignaturas: 1. PSICOLOGIA ESCOLAR: (CURSO - 28 HORAS; SEMINARIO - 14 HORAS), APROBADO CON 9 SOBRE 10 2. PEDAGOGIA: (CURSO - 56 HORAS; SEMINARIO - 28 HORAS), APROBADO CON 7 SOBRE 10 3. METODOLOGIA DE LA ESPECIALIDAD: (CURSO - 28 HORAS), APROBADO CON 7 SOBRE 10 4. PRACTICA PEDAGOGICA: (SEMINARIO - 56 HORAS), APROBADO CON 10 SOBRE 10 5. LOGICA: (CURSO -14; SEMINARIO - 14), APROBADO CON 7 SOBRE 10 CALIFICACION FINAL: APROBADO CON EL PROMEDIO DE 8 (OCHO).
Entidad organizadora: Universidad Técnica "Gh. Asachi" de Iasi, Rumanía **Tipo de entidad:** Universidad
Duración en horas: 238 horas
Fecha de finalización: 01/01/2002

Conocimiento de idiomas

Idioma	Comprensión auditiva	Comprensión de lectura	Interacción oral	Expresión oral	Expresión escrita
Inglés		C1	C1	C1	C1

Actividad docente

Formación académica impartida

1 **Nombre de la asignatura/curso:** Evaluación y control de sistemas de producción
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería Industrial
Fecha de inicio: 21/09/2015 **Fecha de finalización:** 15/09/2019
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

2 **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de control
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Eléctrica
Fecha de inicio: 21/09/2015 **Fecha de finalización:** 15/09/2019
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

3 **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de control
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería de Tecnologías Industriales
Fecha de inicio: 15/09/2014 **Fecha de finalización:** 17/09/2017
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

4 **Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas automáticos
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Mecánica
Fecha de inicio: 17/09/2012 **Fecha de finalización:** 20/09/2015
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

5 **Nombre de la asignatura/curso:** SIMULACION DE SISTEMAS DINAMICOS
Titulación universitaria: Ingeniero Industrial
Fecha de inicio: 16/09/2013 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

6 **Nombre de la asignatura/curso:** SIMULACION DE SISTEMAS DINAMICOS
Titulación universitaria: Ingeniero de Telecomunicación
Fecha de inicio: 16/09/2013 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

7 **Nombre de la asignatura/curso:** SIMULACION DE SISTEMAS DINAMICOS
Titulación universitaria: Ingeniero en Informática
Fecha de inicio: 16/09/2013 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

8 **Nombre de la asignatura/curso:** Simulación de sistemas dinámicos
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Electrónica y Automática
Fecha de inicio: 16/09/2013 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

9 **Nombre de la asignatura/curso:** Señales y sistemas
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Electrónica y Automática
Fecha de inicio: 19/09/2011 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

10 **Nombre de la asignatura/curso:** Modelado de sistemas concurrentes
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería de sistemas e informática
Fecha de inicio: 21/09/2009 **Fecha de finalización:** 14/09/2014
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

11 **Nombre de la asignatura/curso:** Automatización industrial
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Electrónica y Automática
Fecha de inicio: 17/09/2012 **Fecha de finalización:** 15/09/2013
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

12 **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de control
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería de Tecnologías Industriales
Fecha de inicio: 17/09/2012 **Fecha de finalización:** 15/09/2013
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

13 **Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas automáticos
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Electrónica y Automática
Fecha de inicio: 19/09/2011 **Fecha de finalización:** 16/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

14 **Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas automáticos
Titulación universitaria: Graduado en Ingeniería Eléctrica
Fecha de inicio: 19/09/2011 **Fecha de finalización:** 16/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

15 **Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS
Titulación universitaria: Ingeniero de Telecomunicación
Fecha de inicio: 20/09/2010 **Fecha de finalización:** 16/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

16 **Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS
Titulación universitaria: Ingeniero en Informática
Fecha de inicio: 20/09/2010 **Fecha de finalización:** 16/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

17 **Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS
Titulación universitaria: Ingeniero Industrial
Fecha de inicio: 22/09/2008 **Fecha de finalización:** 16/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

18 **Nombre de la asignatura/curso:** REGULACION AUTOMATICA
Titulación universitaria: Ingeniero Técnico Industrial, Electrónica Industrial
Fecha de inicio: 17/09/2007 **Fecha de finalización:** 16/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

19 **Nombre de la asignatura/curso:** Análisis y optimización de sistemas dinámicos. Aplicación a problemas de fabricación y tráfico
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería de sistemas e informática
Fecha de inicio: 20/09/2010 **Fecha de finalización:** 18/09/2011
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

20 **Nombre de la asignatura/curso:** INFORMATICA INDUSTRIAL
Titulación universitaria: Ingeniero Técnico Industrial, Electrónica Industrial
Fecha de inicio: 20/09/2010 **Fecha de finalización:** 18/09/2011
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

21 **Nombre de la asignatura/curso:** AUTOMATIZACION INDUSTRIAL
Titulación universitaria: Ingeniero Técnico Industrial, Mecánica
Fecha de inicio: 22/09/2008 **Fecha de finalización:** 18/09/2011
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

22 **Nombre de la asignatura/curso:** REGULACION AUTOMATICA
Titulación universitaria: Ingeniero Técnico Industrial, Electricidad
Fecha de inicio: 21/09/2009 **Fecha de finalización:** 20/09/2010
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

23 **Nombre de la asignatura/curso:** INFORMATICA INDUSTRIAL
Titulación universitaria: Ingeniero Técnico Industrial, Electrónica Industrial
Fecha de inicio: 22/09/2008 **Fecha de finalización:** 20/09/2009
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

24 **Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS AUTOMATICOS
Titulación universitaria: Ingeniero Industrial
Fecha de inicio: 22/09/2008 **Fecha de finalización:** 20/09/2009
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

25 **Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS
Titulación universitaria: Ingeniero de Telecomunicación
Fecha de inicio: 22/09/2008 **Fecha de finalización:** 20/09/2009
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

26 **Nombre de la asignatura/curso:** SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS
Titulación universitaria: Ingeniero en Informática
Fecha de inicio: 22/09/2008 **Fecha de finalización:** 20/09/2009
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza

27 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Optimization of Discrete Event Systems
Tipo de programa: Doctorado/a **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Doctorado/a
Titulación universitaria: PhD School in Information Engineering
Frecuencia de la actividad: 1
Fecha de finalización: 17/11/2010 **Tipo de horas/créditos ECTS:** Horas
Nº de horas/créditos ECTS: 24
Entidad de realización: Universidad de Cagliari **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Electrical and Electronic Engineering
Idioma de la asignatura: Inglés

28 **Tipo de docencia:** Docencia internacional
Nombre de la asignatura/curso: Optimization and Optimal Control
Tipo de programa: Doctorado/a **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación universitaria: PhD School in Information Engineering
Fecha de finalización: 30/07/2008 **Tipo de horas/créditos ECTS:** Horas
Nº de horas/créditos ECTS: 33
Entidad de realización: Universidad de Cagliari **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Electrical and Electronic Engineering
Idioma de la asignatura: Inglés

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

1 **Título del trabajo:** Methods and Formal Models for Healthcare Systems Management.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Silva Suárez, Manuel
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Daniel Clavel Villagrasa
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 29/11/2019
Doctorado Europeo: Si

2 **Título del trabajo:** Implementación y evaluación de algoritmos de descomposición en celdas para planificación de trayectorias
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Juan Fernando Lechón Mollat
Calificación obtenida: Aprobado
Fecha de defensa: 04/10/2019

3 **Título del trabajo:** Análisis, evaluación y posibles mejoras de una herramienta de gestión hospitalaria para la programación de pacientes quirúrgicos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto Montalbán Guillén
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 13/09/2019

4 **Título del trabajo:** Desarrollo de una planta virtual en Factory I/O y control mediante PLC
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Asensio Diago, José Ramón
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Fernando Grima Montesa
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 09/09/2019

5 **Título del trabajo:** Identification of wheels' longitudinal dynamics using a longitudinal velocity estimator
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Lex, Cornelia
Entidad de realización: Ministerio de Educación y Cultura **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Miguel Esteban Fuertes
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 02/09/2019

6 **Título del trabajo:** Planificación de trayectorias de sistemas multi-robot en entornos desconocidos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Montijano Muñoz, Eduardo
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Mathias Ricardo Saury

Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 15/02/2019

7 **Título del trabajo:** Planificación del movimiento basada en diagramas de Voronoi para equipos de robots móviles
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: José Luis Calvo Subirá
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 15/02/2019

8 **Título del trabajo:** Búsqueda de indicadores médicos mediante el análisis de datos y mejora de los modelos matemáticos existentes aplicados a vías clínicas
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Albareda Albareda, Jorge Cruz
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Miguel Novellón Yeste
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 11/12/2018

9 **Título del trabajo:** Percepción y análisis 3D de escenas de carretera para vehículos autónomos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster
Codirector/a tesis: Yebes Torres, José Javier
Entidad de realización: Ministerio de Educación y Cultura **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jorge Barrio Arbex
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 13/09/2018

10 **Título del trabajo:** Control digital de sistemas continuos en una plataforma de bajo coste
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Villarroel Salcedo, José Luis
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Diego Llorente Angoy
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 11/12/2017

11 **Título del trabajo:** Modelado y análisis del sistema de salud basado en vías clínicas
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Albareda Albareda, Jorge Cruz
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Ismael Moreno Varea
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 11/12/2017

12 **Título del trabajo:** Implementación de algoritmo de control Pure Pursuit en robots móviles ARDUINO y comparación con otros algoritmos existentes
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Diego Sangüesa Pérez
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 05/10/2017

13 **Título del trabajo:** Aprendizaje por refuerzo y planificación en un sistema multirobot
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Civera Sancho, Javier
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto San Miguel Tello
Calificación obtenida: Matricula de honor
Fecha de defensa: 10/07/2017

14 **Título del trabajo:** Implantación en línea de robot colaborativo para el control de roscas
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Bonet Anadón, Andrés
Entidad de realización: Ministerio de Educación y Cultura **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto Toral Mateo
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 16/02/2017

15 **Título del trabajo:** Discrete Event System Tools for Fault Diagnosis and Collision Prevention.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Silva Suárez, Manuel
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Xu Wang
Calificación obtenida: Sobresaliente cum laude
Fecha de defensa: 19/01/2017

16 **Título del trabajo:** Gestión hospitalaria utilizando el modelado, análisis y optimización de las vías y guías clínicas
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Codirector/a tesis: Albareda Albareda, Jorge Cruz
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: José Benigno García Barreto
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 15/12/2016

17 **Título del trabajo:** Diseño e implementación de un método para evitar las colisiones en sistemas multi-robot
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Javier Oroz Joven
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 13/12/2016

18 **Título del trabajo:** Model-based diagnosis - Application to Matlab Stateflow models
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Grado
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pablo Martí Blasco
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 08/11/2016

19 **Título del trabajo:** Desarrollo de un algoritmo basado en la pre-asignación de buffers que permita la vivacidad de sistemas de red DSSP inicialmente no vivo
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Máster

Codirector/a tesis: Silva Suárez, Manuel
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Daniel Clavel Villagrasa
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 08/07/2016

20 **Título del trabajo:** On the distributed control of continuous Petri nets.
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Codirector/a tesis: Silva Suárez, Manuel
Entidad de realización: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Liewei Wang
Calificación obtenida: Apto cum laude
Fecha de defensa: 08/07/2013

Publicaciones docentes o de carácter pedagógico, libros, artículos, etc.

1 C. Mahulea. Señales y Sistemas. Práctica 4: Simulación de sistemas de eventos discretos en MATLAB. Disponible en Internet en: <http://webdiis.unizar.es/~cmahulea/papers/SyS_practica_4.pdf>.
Nombre del material: guión práctica asignatura grado (3 horas)
Fecha de elaboración: 2011
Tipo de soporte: Libro de prácticas

2 C. Mahulea. Señales y Sistemas. Práctica 5: Análisis de Sistemas de Eventos Discretos en MATLAB. Disponible en Internet en: <http://webdiis.unizar.es/~cmahulea/papers/SyS_practica_5.pdf>.
Nombre del material: guión práctica asignatura grado (3 horas)
Fecha de elaboración: 2011
Tipo de soporte: Libro de prácticas

3 C. Mahulea. Señales y Sistemas. Modelado y simulación de sistemas discretos. Disponible en Internet en: <http://webdiis.unizar.es/~cmahulea/papers/SyS.pdf>.
Nombre del material: transparencias asignatura grado (10 horas)
Fecha de elaboración: 2011
Tipo de soporte: transparencias

4 C. Mahulea. Optimization of Discrete Event Systems.
Nombre del material: transparencias asignatura doctorado (24 horas)
Fecha de elaboración: 11/2010
Tipo de soporte: Apuntes

5 C. Mahulea; M. Silva. Análisis y optimización de sistemas dinámicos. Disponible en Internet en: <http://webdiis.unizar.es/~cmahulea/papers/Analisis_Optimizacion.pdf>.
Nombre del material: transparencias asignatura máster (40 horas)
Fecha de elaboración: 2010
Tipo de soporte: Apuntes

6 A. Romeo; C. Mahulea. Regulación Automática. Práctica 10: Control de Caudal / Temperatura: El sistema hidráulico IPC200B. Disponible en Internet en: <http://webdiis.unizar.es/~cmahulea/papers/RegAut_practica_10.pdf>.
Nombre del material: guión práctica asignatura ingeniero técnico industrial (3 horas)
Fecha de elaboración: 2009

Tipo de soporte: Libro de prácticas

7 C. Mahulea. Optimization and Optimal Control.
Nombre del material: transparencias asignatura doctorado (33 horas)
Fecha de elaboración: 05/2008
Tipo de soporte: Apuntes

Participación en proyectos de innovación docente

1 **Título del proyecto:** Planificación de las competencias transversales en los Grados de la Escuela de Ingeniería y Arquitectura
Tipo de participación: Miembro de equipo
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): José Antonio Yagüe Fabra
Nº de participantes: 90
Importe concedido: 0 €
Entidad financiadora: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 09/2016 - 07/2017 **Duración:** 1 año

2 **Título del proyecto:** Desarrollo en Moodle de un sitio web para apoyar la docencia de la asignatura Análisis y optimización de sistemas dinámicos. Aplicación a problemas de fabricación y tráfico”
Tipo de participación: Coordinador
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Nombre del investigador/a principal (IP): C. Mahulea
Nº de participantes: 2
Entidad financiadora: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad
Tipo de convocatoria: Competitivo
Fecha de finalización: 12/07/2011 **Duración:** 1 año

Experiencia científica y tecnológica

Grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

1 **Nombre del grupo:** Pertenencia a instituto de investigación universitaria
Entidad de afiliación: INSTITUTO DE INVESTIGACIÓN EN INGENIERÍA DE ARAGÓN (I3A) **Tipo de entidad:** Instituto Universitario de Investigación

2 **Nombre del grupo:** T21_17R: GRUPO DE I+D EN COMPUTACIÓN DISTRIBUIDA (DisCo)
Entidad de afiliación: Universidad de Zaragoza **Tipo de entidad:** Universidad

Actividad científica o tecnológica

Proyectos de I+D+i financiados en convocatorias competitivas de Administraciones o entidades públicas y privadas

1 **Nombre del proyecto:** JIUZ-2018-TEC-10:PERCEPCIÓN DISTRIBUIDA DE ENTORNOS DINÁMICOS CON EQUIPOS DE ROBOTS MÓVILES (DIDIER)
Ámbito geográfico: Otros
Entidad de realización: Escuela de Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Eduardo Montijano Muñoz
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:
FUNDACIÓN BANCARIA IBERCAJA

UNIVERSIDAD DE ZARAGOZA

Fecha de inicio-fin: 01/01/2019 - 31/12/2019 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 2.000 €

2 **Nombre del proyecto:** GRUPO DE REFERENCIA GRUPO DE I+D EN COMPUTACIÓN DISTRIBUIDA (DisCo)
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Javier Álvarez Pérez-Aradros
Nº de investigadores/as: 17
Entidad/es financiadora/s:
GOBIERNO DE ARAGÓN

Fecha de inicio-fin: 01/01/2017 - 31/12/2019 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 34.362 €

3 **Nombre del proyecto:** UZ2018-TEC-06: GESTIÓN DE SISTEMAS DE SALUD UTILIZANDO SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS
Ámbito geográfico: Otros
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Cristian Florentín Mahulea
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s:
VICERRECTORADO DE INVESTIGACIÓN: APOYO

Fecha de inicio-fin: 08/06/2018 - 31/12/2018 **Duración:** 6 meses - 24 días
Cuantía total: 1.250 €

4 **Nombre del proyecto:** DPI2014-57252-R: MODELOS Y MÉTODOS FORMALES PARA LA GESTÍON DE LOS SERVICIOS DE SALUD
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Cristian Florentín Mahulea
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
FONDOS FEDER

MINECO. MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD

Fecha de inicio-fin: 01/01/2015 - 28/02/2018 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 90.508 €

5 **Nombre del proyecto:** Discrete Event Systems tools for planning and control of teams of mobile robots
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Entidad de realización: University of Xidian, China **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Xi'an, China
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Cristian Mahulea
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es financiadora/s:
National Natural Science Foundation of China (NSFC) **Tipo de entidad:** Agencia Estatal

Fecha de inicio-fin: 01/01/2016 - 31/12/2017 **Duración:** 24 meses
Cuantía total: 50.000 €

6 **Nombre del proyecto:** DPI2014-57252-R: MODELOS Y MÉTODOS FORMALES PARA LA GESTÍON DE LOS SERVICIOS DE SALUD.
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Cristian Florentín Mahulea
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
FONDOS FEDER

MINECO. MINISTERIO DE ECONOMIA Y COMPETITIVIDAD

Fecha de inicio-fin: 01/01/2015 - 31/12/2017 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 90.508 €

7 **Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T27 GRUPO DE INGENIERÍA DE SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Silva Suárez
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN

Fecha de inicio-fin: 01/01/2016 - 31/12/2016 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 3.050 €

8 **Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T27 GRUPO DE INGENIERÍA DE SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Silva Suárez
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN

Fecha de inicio-fin: 01/01/2015 - 31/12/2015 **Duración:** 1 año

Cuantía total: 3.627 €

9 **Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T27 INGENIERÍA DE SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS (GISED)
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Silva Suárez
Nº de investigadores/as: 7
Entidad/es financiadora/s:
DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN

Fecha de inicio-fin: 01/01/2014 - 31/12/2014 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 3.406 €

10 **Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T27 INGENIERÍA DE SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS (GISED)
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Silva Suárez
Nº de investigadores/as: 23
Entidad/es financiadora/s:
DIPUTACIÓN GENERAL DE ARAGÓN

Fecha de inicio-fin: 01/01/2013 - 31/12/2013 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 11.627 €

11 **Nombre del proyecto:** DPI2010-20413.ANALISIS Y CONTROL DE GRANDES SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS DISTRIBUIDOS.
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Silva Suárez
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACION

Fecha de inicio-fin: 01/01/2011 - 31/12/2013 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 106.480 €

12 **Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T27 INGENIERÍA DE SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS (GISED)
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Silva Suárez
Nº de investigadores/as: 28
Entidad/es financiadora/s:
D.G.A.

Fecha de inicio-fin: 01/01/2011 - 31/12/2012 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 43.172 €

13 **Nombre del proyecto:** MODELADO Y VERIFICACION DE SISTEMAS DE SOFTWARE CRITICOS
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Jorge Emilio Júlvez Bueno

Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s:
FUNDACION ARAGON I+D

Fecha de inicio-fin: 01/10/2010 - 01/10/2012 **Duración:** 2 años - 1 día
Cuantía total: 18.000 €

14 **Nombre del proyecto:** DISTRIBUTED SUPERVISORY CONTROL OF COMPLEX PLANTS - 7º PROGRAMA MARCO
Ámbito geográfico: Unión Europea
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Silva Suárez
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s:
UNION EUROPEA

Fecha de inicio-fin: 01/09/2008 - 31/08/2011 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 240.000 €

15 **Nombre del proyecto:** GRUPO EXCELENTE T27 GRUPO DE INGENIERIA DE SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS (GISED)
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Silva Suárez
Nº de investigadores/as: 22
Entidad/es financiadora/s:
D.G.A.

Fecha de inicio-fin: 01/01/2008 - 31/12/2010 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 81.716 €

16 **Nombre del proyecto:** DPI2006-15390 TÉCNICAS FORMALES ANÁLISIS Y DISEÑO DE SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS E HÍBRIDOS. APLICACIÓN A SISTEMAS LOGÍSTICOS Y DE TIEMPO REAL
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Silva Suárez
Nº de investigadores/as: 17
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA

Fecha de inicio-fin: 01/10/2006 - 30/09/2009 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 249.381 €

17 **Nombre del proyecto:** HI2006-0149. OBSERVABILIDAD Y OBSERVADORES PARA MODELOS DE SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS Y SUS RELAJACIONES FLUIDAS
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Laura Recalde Frison
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA

Fecha de inicio-fin: 01/01/2007 - 31/12/2008 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 5.200 €

18 **Nombre del proyecto:** GRUPO EXCELENTE T27 INGENIERIA DE SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS. GISED
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Silva Suárez
Nº de investigadores/as: 26
Entidad/es financiadora/s:
D.G.A.

Fecha de inicio-fin: 01/01/2005 - 31/12/2007 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 72.979,44 €

19 **Nombre del proyecto:** DPI2003-06376. REDES DE PETRI CONTINUAS E HIBRIDAS: MODELADO, ANALISIS Y SINTESIS.
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Silva Suárez
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
D.G.I. (MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGÍA)

Fecha de inicio-fin: 01/12/2003 - 30/11/2006 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 63.595 €

20 **Nombre del proyecto:** INF2005-TEC-002. ESTACIONES DE TRABAJO Y PERIFERIA PARA EL LABORATORIO INFORMATICO DE INVESTIGACION DEL GRUPO
Ámbito geográfico: Otros
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Silva Suárez
Nº de investigadores/as: 19
Entidad/es financiadora/s:
VICERRECTORADO DE INVESTIGACIÓN.- INFRAESTRUCTURA

Fecha de inicio-fin: 13/07/2005 - 31/12/2005 **Duración:** 5 meses - 19 días
Cuantía total: 15.000 €

21 **Nombre del proyecto:** GRUPO CONSOLIDADO T27 INGENIERIA DE SISTEMAS DE EVENTOS DISCRETOS
Ámbito geográfico: Autonómica
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Manuel Silva Suárez
Nº de investigadores/as: 18
Entidad/es financiadora/s:
D.G.A.

Fecha de inicio-fin: 01/01/2003 - 31/12/2004 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 61.326,96 €

Contratos, convenios o proyectos de I+D+i no competitivos con Administraciones o entidades públicas o privadas

Nombre del proyecto: ROYALTIES POR LICENCIAS DE USO DEL SOFTWARE SimPHN
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Entidad de realización: Escuela De Ingeniería y Arquitectura - Universidad de Zaragoza
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Cristian Florentín Mahulea
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es financiadora/s:
VARIOS

Fecha de inicio: 01/01/2012 **Duración:** 1 año

Resultados

Propiedad industrial e intelectual

1 **Título propiedad industrial registrada:** SOFTWARE - SIM-HPN
Tipo de propiedad industrial: Acuerdo Know How
Modalidad de know-how: Si
Inventores/autores/obtentores: JÚLVEZ BUENO, JORGE EMILIO; MAHULEA , CRISTIAN FLORENTÍN
Entidad titular de derechos: UNIVERSIDAD DE ZARAGOZA
Fecha de registro: 2010
Licencias: No

2 **Título propiedad industrial registrada:** Petri Net Toolbox
Descripción de cualidades: http://www.ac.tuiasi.ro/pntool/
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtentores: C. Mahulea; M. Matcovschi; O. Pastravanu
Entidad titular de derechos: Universidad Técnica "Gh. Asachi" de Iasi, Rumanía
País de inscripción: Rumanía
Fecha de registro: 28/06/2004
Patente internacional no UE: Si
Licencias: Si
C. Autón./Reg. de explotación: Estados Unidos de América

3 **Título propiedad industrial registrada:** CIPLAN. Programación de las listas de espera quirúgicas
Tipo de propiedad industrial: Protección de software
Inventores/autores/obtentores: MAHULEA , CRISTIAN FLORENTÍN; CLAVEL VILLAGRASA, DANIEL; ALBAREDA ALBAREDA, JORGE CRUZ
Entidad titular de derechos: HOSPITAL CLINICO UNIVERSITARIO "LOZANO BLESA" (30%) - UNIVERSIDAD TECNICA GHEORGHE ASACHI (20%) - UNIVERSIDAD DE ZARAGOZA (50%)
Licencias: No

4 **Título propiedad industrial registrada:** RMTool- Robot motion Toolbox under MATLAB
Tipo de propiedad industrial: Protección de software
Inventores/autores/obtentores: MAHULEA , CRISTIAN FLORENTÍN; GONZÁLEZ SÁNCHEZ, RAMÓN

Entidad titular de derechos: ROBONITY, S.L. (33%) - UNIVERSIDAD DE ZARAGOZA (34%) - UNIVERSIDAD TECNICA GHEORGHE ASACHI (33%)
Licencias: No

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

1 Cristian Mahulea; Liliana Mahulea; Juan Manuel García Soriano; José Manuel Colom. Modular Petri net modeling of healthcare systems. Flexible Services and Manufacturing Journal. 30 - 1-2, pp. 329 - 357. Springer, 06/2018.
DOI: 10.1007/s10696-017-9283-9
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Autor de correspondencia: Si
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: OPERATIONS RESEARCH & MANAGEMENT SCIENCE
Índice de impacto: 2,316
Revista dentro del 25%: No
Posición de publicación: 21
Num. revistas en cat.: 44
Publicación relevante: Si

2 Marius Kloetzer; Cristian Mahulea. Path planning for robotic teams based on LTL specifications and Petri net models. Discrete Event Dynamic Systems: Theory and Applications. Springer, 12/2019.
DOI: 10.1007/s10626-019-00300-1
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Autor de correspondencia: No
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: MATHEMATICS, APPLIED
Índice de impacto: 1,128
Revista dentro del 25%: No
Posición de publicación: 124
Num. revistas en cat.: 256

3 Simona Bernardi; Cristian Mahulea; Jorge Albareda. Toward a decision support system for the clinical pathways assessment. Discrete Event Dynamic Systems: Theory and Applications. 29 - 1, pp. 91 - 125. Springer, 03/2019.
DOI: 10.1007/s10626-019-00279-9
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Autor de correspondencia: Si
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: MATHEMATICS, APPLIED
Índice de impacto: 1,128
Revista dentro del 25%: No
Posición de publicación: 124
Num. revistas en cat.: 254

4 Adrian Burlacu; Marius Kloetzer; Cristian Mahulea. Numerical evaluation of sample gathering solutions for mobile robots. Applied Sciences. 9 - 4, pp. 791 - 820. MDPI, 02/2019.
DOI: 10.3390/app9040791
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Autor de correspondencia: No
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: PHYSICS, APPLIED
Índice de impacto: 2,217
Revista dentro del 25%: No

Posición de publicación: 67 **Num. revistas en cat.:** 148

5 Cristian Mahulea; Marius Kloetzer. Robot Planning based on Boolean Specifications using Petri Net Models. IEEE Transactions on Automatic Control. 63 - 7, pp. 2218 - 2225. IEEE, 07/2018.
DOI: 10.1109/TAC.2017.2760249
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: Si
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 5,238 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 7 **Num. revistas en cat.:** 60

6 Alessandro Giua; Cristian Mahulea; Carla Seatzu. Decentralized Observability of Discrete Event Systems with Synchronizations. Automatica. 85 - 11, pp. 468 - 476. Elsevier, 11/2017.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: Si
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 5.451 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 3 **Num. revistas en cat.:** 60

7 Jorge Albareda; Daniel Clavel; Cristian Mahulea; Nieves Blanco; Laura Ezquerra; José Gomez; Manuel Silva. ¿Realizamos bien la programación quirúrgica? ¿Cómo podemos mejorarla?" - "Do we perform surgical programming well? How can we improve it?. Revista Española de Cirugía Ortopédica y Traumatología. 61 - 6, pp. 375 - 382. Elsevier, 11/2017.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Categoría:** Medicine Orthopedics and Sports Medicine
Índice de impacto: 0.257 **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 156 **Num. revistas en cat.:** 228

8 M. Kloetzer; C. Mahulea. LTL-based Planning in Environments with Probabilistic Observations. IEEE Transactions on Automation Science and Engineering. 12 - 4, pp. 1407 - 1420. 10/2015. ISSN 1545-5955
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 2.428 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 11 **Num. revistas en cat.:** 58

9 X. Wang; C. Mahulea; M. Silva. Diagnosis of Time Petri Nets using Fault Diagnosis Graph. IEEE Transactions on Automatic Control. 60 - 9, pp. 2321 - 2335. 09/2015. ISSN 0018-9286
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 2.779 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 6 **Num. revistas en cat.:** 58

10 M. Kloetzer; C. Mahulea. A Petri net based approach for multi-robot path planning. Discrete Event Dynamic Systems: Theory and Applications. 24 - 4, pp. 417 - 445. 12/2014. Disponible en Internet en: <http://doi.org/10.1007/s10626-013-0162-6>.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** MATHEMATICS, APPLIED

Índice de impacto: 1.333
Posición de publicación: 52
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 257

11 J. Julvez; S. Di Cairano; A. Bemporad; C. Mahulea. Event-Driven Model Predictive Control of Timed Hybrid Petri Nets. International Journal of Robust and Nonlinear Control. 24 - 12, pp. 1724 - 1742. Wiley Online Library, 08/2014. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1002/rnc.2958>. ISSN 1049-8923

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: MATHEMATICS, APPLIED
Índice de impacto: 3.176
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 1
Num. revistas en cat.: 257

12 L. Wang; C. Mahulea; J. Julvez; M. Silva. ON/OFF strategy based minimum-time control of continuous Petri nets. NONLINEAR ANALYSIS. HYBRID SYSTEMS. 12, pp. 50 - 65. 05/2014. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1016/j.nahs.2013.11.007>. ISSN 1751-570X

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: MATHEMATICS, APPLIED
Índice de impacto: 2.375
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 9
Num. revistas en cat.: 257

13 H. Apaydin-Özkan; C. Mahulea; J. Julvez; M. Silva. A Control Method for Distributed Continuous Mono-T-Semiflow Petri nets. International Journal of Control. 87 - 2, pp. 223 - 234. Taylor & Francis, 02/2014. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1080/00207179.2013.826822>.

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 1.654
Revista dentro del 25%: No
Posición de publicación: 24
Num. revistas en cat.: 58

14 L. Wang; C. Mahulea; J. Julvez; M. Silva. Minimum-time decentralized control of Choice-Free continuous Petri nets. NONLINEAR ANALYSIS. HYBRID SYSTEMS. 7 - 1, pp. 39 - 53. Elsevier, 2013. Disponible en Internet en: <http://doi.org/10.1016/j.nahs.2012.07.004>. ISSN 1751-570X

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: MATHEMATICS, APPLIED
Índice de impacto: 1.685
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 23
Num. revistas en cat.: 247

15 C. Mahulea; C. Seatzu; M.P. Cabasino; M. Silva. Fault diagnosis of discrete-event systems using continuous Petri nets. IEEE TRANSACTIONS ON SYSTEMS MAN AND CYBERNETICS PART A-SYSTEMS AND HUMANS. 42 - 4, pp. 970 - 984. IEEE SMC, 2012. Disponible en Internet en: <http://doi.org/10.1109/TSMCA.2012.2183358>. ISSN 1083-4427

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: COMPUTER SCIENCE, THEORY & METHODS
Índice de impacto: 2.183
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 8
Num. revistas en cat.: 100

16 J. Julvez; C. Mahulea; C.R. Vazquez. SimHPN: A MATLAB toolbox for simulation, analysis and design with hybrid Petri nets. NONLINEAR ANALYSIS: HYBRID SYSTEMS. 6 - 2, pp. 806 - 817. Elsevier, 2012. Disponible en Internet en: <http://doi.org/10.1016/j.nahs.2011.10.001>. ISSN 1751-570X

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista

Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** MATHEMATICS, APPLIED
Índice de impacto: 1.685 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 23 **Num. revistas en cat.:** 247

Fuente de citas: Google Scholar **Citas:** 11

17 H. Apaydin-Özkan; J. Julvez; C. Mahulea; M. Silva. Approaching minimum time control of timed continuous Petri nets. NONLINEAR ANALYSIS. HYBRID SYSTEMS. 5 - 2, pp. 136 - 148. Elsevier, 2011. Disponible en Internet en: <http://doi.org/10.1016/j.nahs.2010.04.002>. ISSN 1751-570X

Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** MATHEMATICS, APPLIED
Índice de impacto: 1.685 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 23 **Num. revistas en cat.:** 247

Fuente de citas: Google Scholar **Citas:** 17

18 M. Silva; J. Julvez; C. Mahulea; C.R. Vazquez. On fluidization of discrete event models: observation and control of continuous Petri nets. DISCRETE EVENT DYNAMIC SYSTEMS-THEORY AND APPLICATIONS. 21 - 4, pp. 1 - 71. Springer, 2011. Disponible en Internet en: <http://doi.org/10.1007/s10626-011-0116-9>. ISSN 0924-6703

Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** MATHEMATICS, APPLIED
Índice de impacto: 0.641 **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 146 **Num. revistas en cat.:** 246

Fuente de citas: Google Scholar **Citas:** 32

19 M. Kloetzer; C. Mahulea; C. Belta; M. Silva. An automated framework for formal verification of timed continuous petri nets. IEEE TRANSACTIONS ON INDUSTRIAL INFORMATICS. 6 - 3, pp. 460 - 471. IEEE IE, 2010. Disponible en Internet en: <http://doi.org/10.1109/TII.2010.2050001>. ISSN 1551-3203

Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 1.627 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 14 **Num. revistas en cat.:** 60

Fuente de citas: Google Scholar **Citas:** 22

20 C. Mahulea; L. Recalde; M. Silva. Observability of continuous Petri nets with infinite server semantics. NONLINEAR ANALYSIS. HYBRID SYSTEMS. 4 - 2, pp. 219 - 232. Elsevier, 2010. Disponible en Internet en: <http://doi.org/10.1016/j.nahs.2009.06.014>. ISSN 1751-570X

Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** MATHEMATICS, APPLIED
Índice de impacto: 1.685 **Revista dentro del 25%:** Si
Posición de publicación: 23 **Num. revistas en cat.:** 247

Fuente de citas: Google Scholar **Citas:** 14

21 C. Mahulea; L. Recalde; M. Silva. Basic Server Semantics and Performance Monotonicity of Continuous Petri Nets. DISCRETE EVENT DYNAMIC SYSTEMS-THEORY AND APPLICATIONS. 19 - 2, pp. 189 - 212. Springer, 2009. Disponible en Internet en: <http://doi.org/10.1007/s10626-008-0049-0>. ISSN 0924-6703

Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** MATHEMATICS, APPLIED

Índice de impacto: 0.921
Posición de publicación: 87
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 204
Fuente de citas: Google Scholar
Citas: 36

22 C. Mahulea; A. Giua; L. Recalde; C. Seatzu; M. Silva. Optimal Model Predictive Control of Timed Continuous Petri Nets. IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATIC CONTROL. 53 - 7, pp. 1731 - 1735. IEEE CSS, 2008. Disponible en Internet en: <http://doi.org/10.1109/TAC.2008.929386>. ISSN 0018-9286
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 3.293
Revista dentro del 25%: Si
Posición de publicación: 2
Num. revistas en cat.: 53
Fuente de citas: Google Scholar
Citas: 36

23 C. Mahulea; A. Ramirez-Trevino; L. Recalde; M. Silva. Steady-State Control Reference and Token Conservation Laws in Continuous Petri Net Systems. IEEE TRANSACTIONS ON AUTOMATION SCIENCE AND ENGINEERING. 5 - 2, pp. 307 - 320. IEEE RAS, 2008. Disponible en Internet en: <http://doi.org/10.1109/TASE.2007.893504>. ISSN 1545-5955
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Categoría: AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 1.929
Revista dentro del 25%: No
Posición de publicación: 16
Num. revistas en cat.: 53
Fuente de citas: Google Scholar
Citas: 62

24 J. Julvez; C.R. Vazquez; C. Mahulea; M. Silva. Continuous Petri nets: Controllability and control. LECTURE NOTES IN CONTROL AND INFORMATION SCIENCES. 433, pp. 407 - 428. 2013. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1007/978-1-4471-4276-8_20>. ISSN 0170-8643
Tipo de producción: Capítulo de libro
Tipo de soporte: Libro

25 C. Mahulea; J. Julvez; C.R. Vazquez; M. Silva. Continuous Petri nets: Observability and diagnosis. LECTURE NOTES IN CONTROL AND INFORMATION SCIENCES. 433, pp. 387 - 406. Springer London, 2013. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1007/978-1-4471-4276-8_19>. ISSN 0170-8643
Tipo de producción: Capítulo de libro
Tipo de soporte: Libro

26 C.R. Vazquez; C. Mahulea; J. Julvez; M. Silva. Introduction to fluid Petri nets. LECTURE NOTES IN CONTROL AND INFORMATION SCIENCES. 433, pp. 365 - 386. Springer London, 2013. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1007/978-1-4471-4276-8_18>. ISSN 0170-8643
Tipo de producción: Capítulo de libro
Tipo de soporte: Libro

27 A. Giua; C. Mahulea; L. Recalde; C. Seatzu; M. Silva. Optimal control of timed continuous Petri nets via explicit MPC. LECTURE NOTES IN CONTROL AND INFORMATION SCIENCES. 341, pp. 383 - 390. 2006. Disponible en Internet en: <http://webdiis.unizar.es/~cmahulea/papers/06_posta.pdf>. ISSN 0170-8643
Tipo de producción: Capítulo de libro
Tipo de soporte: Libro

28 O. Pastravanu; M. Matcovschi; C. Mahulea. Petri Net Toolbox - Teaching Discrete Event Systems under MATLAB. ADVANCES IN AUTOMATIC CONTROL. 754, pp. 247 - 255. (Estados Unidos de América): Kluwer Academic Publishers, 2004. Disponible en Internet en: <http://doi.org/10.1007/978-1-4419-9184-3_17>. ISBN 1-4020-7607-X
Tipo de producción: Capítulo de libro
Tipo de soporte: Libro
Fuente de citas: Google Scholar
Citas: 8

29 A. Giua; C. Mahulea; M. Silva; J. Zaytoon. Proc. of the 3rd IFAC Conference on Analysis and Design of Hybrid Systems. 3, (Holanda): Elsevier, 2009. Disponible en Internet en: <http://doi.org/10.3182/20090916-3-ES-3003.90001>. ISBN 978-3-902661-59-3
Tipo de producción: Libro o monografía científica
Grado de contribución: Editor/a o coeditor/a

30 O. Pastravanu; M. Matcovschi; C. Mahulea. Applications of Petri Nets in Studying Discrete Event Systems. pp. 0 - 238. (Rumanía): "Gh. Asachi" Iasi, 2002. Disponible en Internet en: <http://webdiis.unizar.es/~cmahulea/papers/Pastravanu_Aplicatii_retele_Petri.pdf>.
Tipo de producción: Libro o monografía científica **Tipo de soporte:** Libro
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de libro completo
Fuente de citas: Google Scholar **Citas:** 12

31 Cristian Mahulea; Marius Kloetzer; Ramón González. Path Planning of Cooperative Mobile Robots Using Discrete Event Models. pp. 1 - 240. IEEE Wiley, 01/2020.
Tipo de producción: Libro de divulgación **Tipo de soporte:** Libro
Autor de correspondencia: Si

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

1 **Título del trabajo:** Multi-robot Path Planning with Boolean Specifications and Collision Avoidance
Nombre del congreso: WODES'2020: 15th Workshop on Discrete Event Systems
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Rio de Janeiro, Brasil
Fecha de celebración: 05/2020
Entidad organizadora: IFAC
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Mahulea; M. Kloetzer; J.J. Lesage. 05/2020.

2 **Título del trabajo:** From Healthcare System Specifications to Formal Models
Nombre del congreso: SMC 2019 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Bari, Italia
Fecha de celebración: 10/2019
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
D. Clavel; C. Mahulea; M. Silva. 10/2019.

3 **Título del trabajo:** CIPLAN: Herramienta informática para la programación quirúrgica
Nombre del congreso: 56 Congreso de la Sociedad Española de Cirugía Ortopédica y Traumatología (SECOT)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación

Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 09/2019
Entidad organizadora: SECOT
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
J. Albareda; D. Clavel; L. Castán; C. Mahulea. 09/2019.

4 **Título del trabajo:** Optimal Indoor Goods Delivery Using Drones
Nombre del congreso: ETFA 2019 24th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 09/2019
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Kloetzer; A. Burlacu; G. Enescu; S. Caraiman; C. Mahulea. 09/2019.

5 **Título del trabajo:** Sistema informático para la programación quirúrgica
Nombre del congreso: XXII Congreso Nacional de Informática de la Salud
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 03/2019
Entidad organizadora: Sociedad Española de Informática de la Salud
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
D. Clavel; J. Albareda; L. Castán; C. Mahulea. 03/2019.

6 **Título del trabajo:** Herramienta informática para la programación quirúrgica de pacientes en lista de espera
Nombre del congreso: III Congreso Nacional de eSalud
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Madrid, España
Fecha de celebración: 11/2018
Entidad organizadora: eSalud
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
D. Clavel; J. Albareda; L. Castán; C. Mahulea. 11/2018.

7 **Título del trabajo:** Software Tool for Operating Room Scheduling in a Spanish Hospital Department
Nombre del congreso: ICSTCC 2018: 22nd International Conference on System Theory, Control and Computing
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Sinaia, Rumanía

Fecha de celebración: 10/2018
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
D. Clavel; D. Botez; C. Mahulea; J. Albareda. 10/2018.

8 **Título del trabajo:** Path-planning in Discretized Environments with Optimized Waypoints Computation
Nombre del congreso: ETFA 2018: 23rd IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Torino, Italia
Fecha de celebración: 09/2018
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
E. Vitolo; C. Mahulea; M. Kloetzer. 09/2018.

9 **Título del trabajo:** Performance Evaluation of the Dyna-Q algorithm for Robot Navigation
Nombre del congreso: CASE 2018: 14th IEEE International Conference on Automation Science and Engineering
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Munchen, Alemania
Fecha de celebración: 08/2018
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
E. Vitolo; A. San Miguel; J. Civera; C. Mahulea. pp. 304 - 309. 08/2018.

10 **Título del trabajo:** A Three Steps Approach for Surgery Planning of Elective and Urgent Patients
Nombre del congreso: WODES'2018: 14th Workshop on Discrete Event Systems
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Sorrento Coast, Italia
Fecha de celebración: 06/2018
Entidad organizadora: IEEE
Daniel Clavel; Xiaolan Xie; Cristian Mahulea; Manuel Silva.

11 **Título del trabajo:** A Computationally Efficient Solution for Path Planning of Mobile Robots with Boolean Specifications
Nombre del congreso: ICSTCC'2017: 21st International Conference on System Theory, Control and Computing
Ciudad de celebración: Sinaia, Rumanía
Fecha de celebración: 10/2017
Emanuele Vitolo; Cristian Mahulea; Marius Kloetzer.

12 **Título del trabajo:** Comparative Study of Trajectories Resulted from Cell Decomposition Path Planning Approaches
Nombre del congreso: ICSTCC'2017: 21st International Conference on System Theory, Control and Computing

Ciudad de celebración: Sinaia, Rumanía
Fecha de celebración: 10/2017
Entidad organizadora: IEEE
Ramon Gonzalez; Marius Kloetzer; Cristian Mahulea.

13 **Título del trabajo:** Towards Efficient Algorithms for Planning Surgeries in Operation Rooms
Nombre del congreso: ETFA'2017: 22nd IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Ciudad de celebración: Limassol, Chipre
Fecha de celebración: 09/2017
Entidad organizadora: IEEE
Daniel Clavel; Cristian Mahulea; Jorge Albareda; Manuel Silva.

14 **Título del trabajo:** RMTool: recent enhancements
Nombre del congreso: IFAC World Congress 2017
Ciudad de celebración: Toulouse, Francia
Fecha de celebración: 07/2017
Entidad organizadora: IFAC
Luis Parrilla; Cristian Mahulea; Marius Kloetzer.

15 **Título del trabajo:** HEAT: A Tool to Develop, Analyze and Monitor Clinical Pathways
Nombre del congreso: ICNSC'2017: 14th IEEE International Conference on Networking, Sensing and Control
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Calabria, Italia
Fecha de celebración: 05/2017
Entidad organizadora: IEEE
Luis Parrilla; José García; Jorge Albareda; Cristian Mahulea.

16 **Título del trabajo:** On Liveness Enforcement for DSSP net systems
Nombre del congreso: CDC'2016: 55th IEEE Conference on Decision and Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Las Vegas, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 12/2016
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
D. Clavel; C. Mahulea; M. Silva. pp. 324 - 329. 12/2016.

17 **Título del trabajo:** Inexpensive robot for experimental validation of planning and control algorithms
Nombre del congreso: ICSTCC'2016: 20th International Conference on System Theory, Control and Computing
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Sinaia, Rumanía
Fecha de celebración: 10/2016
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si

Forma de contribución: Artículo científico
J. Lamarca; M. Kloetzer; C. Mahulea. pp. 324 - 329. 10/2016.

18 **Título del trabajo:** Sample Gathering Problem for Different Robots with Limited Capacity
Nombre del congreso: ICSTCC'2016: 20th International Conference on System Theory, Control and Computing
Tipo evento: Congreso
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Intervención por: Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Sinaia, Rumanía
Fecha de celebración: 10/2016
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Kloetzer; C. Mahulea; A. Burlacu. pp. 324 - 329. 10/2016.

19 **Título del trabajo:** Operation Planning of Elective Patients in an Orthopedic Surgery Department
Nombre del congreso: ETFA'2016: 21st IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Intervención por: Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Berlin, Alemania
Fecha de celebración: 09/2016
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
D. Clavel; C. Mahulea; J. Albareda; M. Silva. pp. 324 - 329. 09/2016.

20 **Título del trabajo:** Multi-Robot Path Planning for Syntactically Co-Safe LTL Specifications
Nombre del congreso: WODES'2016: 13rd IFAC International Workshop on Discrete Event Systems
Tipo evento: Congreso
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Intervención por: Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Xi'an, China
Fecha de celebración: 05/2016
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Kloetzer; C. Mahulea. 05/2016.

21 **Título del trabajo:** Collision avoidance of mobile robots by using initial time delays
Nombre del congreso: CDC'2015: 54th IEEE Conference on Decision and Control
Tipo evento: Congreso
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Intervención por: Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Osaka, Japón
Fecha de celebración: 12/2015
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico

X. Wang; M. Kloetzer; C. Mahulea; M. Silva. pp. 324 - 329. 12/2015. ISBN 978-1-4799-7884-7

22 **Título del trabajo:** Optimizing Cell Decomposition Path Planning for Mobile Robots Using Different Metrics
Nombre del congreso: ICSTCC'2015: 19th International Conference on System Theory, Control and Computing
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Cheile Gradistei, Rumanía
Fecha de celebración: 10/2015
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Kloetzer; C. Mahulea; R. Gonzalez. pp. 565 - 570. 10/2015. ISSN 2161-8070

23 **Título del trabajo:** A Matlab-Based Interactive Simulator for Mobile Robotics
Nombre del congreso: CASE'2015: IEEE Int. Conf. on Automation Science and Engineering
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Gothenberg, Suecia
Fecha de celebración: 08/2015
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
R. Gonzalez; C. Mahulea; M. Kloetzer. pp. 310 - 315. 08/2015. ISSN 2161-8070

24 **Título del trabajo:** Accomplish Multi-Robot Tasks Via Petri Net Models
Nombre del congreso: CASE'2015: IEEE Int. Conf. on Automation Science and Engineering
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Gothenberg, Suecia
Fecha de celebración: 08/2015
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Kloetzer; C. Mahulea. pp. 304 - 309. 08/2015. ISSN 2161-8070

25 **Título del trabajo:** Planning Mobile Robots with Boolean-based Specifications
Nombre del congreso: CDC'2014: 53rd IEEE Conference on Decision and Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Los Angeles, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 12/2014
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Mahulea; M. Kloetzer. pp. 5137 - 5142. 12/2014. ISSN 0191-2216

26 **Título del trabajo:** Petri Nets with Resources for Modeling Primary Healthcare Systems
Nombre del congreso: ICSTCC'2014: 18th International Conference on System Theory, Control and Computing
Tipo evento: Congreso
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Intervención por: Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Sinaia, Rumanía
Fecha de celebración: 10/2014
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Mahulea; L. Mahulea; J.M. Garcia Soriano; J.M. Colom. pp. 1 - 8. 10/2014. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/ICSTCC.2014.6982489>.

27 **Título del trabajo:** A model-based Approach for the Specification and Verification of Clinical Guidelines
Nombre del congreso: M2H: Workshop on Models and Methods for Hospital Management and Planning
Tipo evento: Congreso
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Intervención por: Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 09/2014
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
S. Bernardi; J. Albareda; J.M. Colom; C. Mahulea. pp. 1 - 8. 09/2014.

28 **Título del trabajo:** An Assembly Problem with Mobile Robots
Nombre del congreso: ETFA'14: 19th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Intervención por: Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 09/2014
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Kloetzer; C. Mahulea. pp. 1 - 8. 09/2014.

29 **Título del trabajo:** Deadlock Prevention Policy for S3PR - Application to Robot Planning
Nombre del congreso: ETFA'14: 19th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Intervención por: Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Barcelona, España
Fecha de celebración: 09/2014
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
X. Wang; C. Mahulea; M. Silva. pp. 1 - 8. 09/2014.

30 **Título del trabajo:** From Discrete to Continuous Models: A Perspective on Fluidization of Petri Nets
Nombre del congreso: ECC'14: European Control Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Strasbourg, Francia
Fecha de celebración: 06/2014
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Silva; C. Mahulea. pp. 2643 - 2648. 06/2014. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/ECC.2014.6862627>.

31 **Título del trabajo:** Model Checking on Fault Diagnosis Graph
Nombre del congreso: WODES'2014: 12th IFAC International Workshop on Discrete Event Systems
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Cachan, Francia
Fecha de celebración: 05/2014
Entidad organizadora: IFAC
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
X. Wang; C. Mahulea; M. Silva. pp. 434 - 439. 05/2014. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.3182/20140514-3-FR-4046.00053>.

32 **Título del trabajo:** Distributed Model Predictive Control of Timed Continuous Petri nets
Nombre del congreso: CDC'2013: 52nd IEEE Conference on Decision and Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Florence, Italia
Fecha de celebración: 12/2013
Entidad organizadora: IEEE CSS
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
L. Wang; C. Mahulea; M. Silva. 12/2013. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/CDC.2013.6760888>.

33 **Título del trabajo:** Decentralized Diagnosis Based on Fault Diagnosis Graph
Nombre del congreso: ETFA'13: 18th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Cagliari, Italia
Fecha de celebración: 09/2013
Entidad organizadora: IEEE IE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
X. Wang; C. Mahulea; M. Silva. pp. 1 - 8. 09/2013. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/ETFA.2013.6648060>.

34 **Título del trabajo:** Petri net approach for deadlock and collision avoidance in robot planning
Nombre del congreso: ETFA'13: 18th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Cagliari, Italia
Fecha de celebración: 09/2013
Entidad organizadora: IEEE IE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Kloetzer; C. Mahulea; J.M. Colom. pp. 1 - 8. 09/2013. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/ETFA.2013.6648102>.

35 **Título del trabajo:** Fault Diagnosis Graph of Time Petri Nets
Nombre del congreso: ECC'13: European Control Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Zurich, Suiza
Fecha de celebración: 07/2013
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
X. Wang; C. Mahulea; M. Silva. pp. 2459 - 2464. 07/2013. Disponible en Internet en: <http://ieeexplore.ieee.org/xpl/articleDetails.jsp?tp=&arnumber=6669417&sortType%3Ddesc_p_Publication_Year%26queryText%3Dmahulea>.

36 **Título del trabajo:** Minimum-Time Flow Control of Timed Continuous Choice-Free Nets
Nombre del congreso: ECC'13: European Control Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Zurich, Suiza
Fecha de celebración: 07/2013
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
L. Wang; C. Mahulea; M. Silva. pp. 137 - 142. 07/2013. Disponible en Internet en: <http://ieeexplore.ieee.org/xpl/articleDetails.jsp?tp=&arnumber=6669548&sortType%3Ddesc_p_Publication_Year%26queryText%3Dmahulea>.

37 **Título del trabajo:** Control of continuous Petri nets using ON/OFF based method
Nombre del congreso: WODES'12: 11th Int. Workshop on Discrete Event Systems
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Guadalajara, México
Fecha de celebración: 10/2012
Entidad organizadora: IFAC & IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
L. Wang; C. Mahulea; J. Julvez; M. Silva. pp. 47 - 53. 10/2012. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.3182/20121003-3-MX-4033.00011>.

38 **Título del trabajo:** LTL Planning in Dynamic Environments
Nombre del congreso: WODES'12: 11th Int. Workshop on Discrete Event Systems
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Guadalajara, México
Fecha de celebración: 10/2012
Entidad organizadora: IFAC & IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Kloetzer; C. Mahulea. pp. 294 - 300. 10/2012. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.3182/20121003-3-MX-4033.00048>.

39 **Título del trabajo:** Modular Petri net modeling of the Spanish Health System
Nombre del congreso: ETFA'12: 17th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Krakow, Polonia
Fecha de celebración: 09/2012
Entidad organizadora: IEEE IE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Mahulea; J.M. Garcia Soriano; J.M. Colom. pp. 1 - 8. 09/2012. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/ETFA.2012.6489599>.

40 **Título del trabajo:** Online Petri Net Based Algorithm for Planning and Controlling Mobile Robots
Nombre del congreso: ETFA'12: 17th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Krakow, Polonia
Fecha de celebración: 09/2012
Entidad organizadora: IEEE IE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Mahulea; M. Kloetzer. 09/2012. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/ETFA.2012.6489598>.

41 **Título del trabajo:** On Decentralized Observability of Discrete Event Systems
Nombre del congreso: CDC'11: 50th IEEE Conference on Decision and Control and European Control Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Orlando, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 12/2011
Entidad organizadora: IEEE CSS
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si

Forma de contribución: Artículo científico
M.P. Cabasino; A. Giua; C. Mahulea; C. Seatzu. pp. 378 - 384. 12/2011. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/CDC.2011.6161269>. ISSN 0191-2214

42 **Título del trabajo:** Fluidization and Fluid views of Discrete Event Systems
Nombre del congreso: STCC'11: 15th Int. Conf. on System Theory, Control and Computing
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia invitada/ Keynote **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Sinaia, Rumanía
Fecha de celebración: 10/2011
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Silva; C. Mahulea. pp. 1 - 10. 10/2011. Disponible en Internet en: <http://ieeexplore.ieee.org/stamp/stamp.jsp?tp=&arnumber=6085649>.

43 **Título del trabajo:** A Probabilistic Abstraction Approach for Planning and Controlling Mobile Robots
Nombre del congreso: ETFA'11: 16th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Toulouse, Francia
Fecha de celebración: 09/2011
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Kloetzer; C. Mahulea; O. Pastravanu. pp. 1 - 8. 09/2011. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/ETFA.2011.6059088>.

44 **Título del trabajo:** Analysis and Simulation of Manufacturing Systems using SimHPN toolbox
Nombre del congreso: CASE'11: 7th IEEE Conf. on Automation Science and Engineering
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Trieste, Italia
Fecha de celebración: 08/2011
Entidad organizadora: IEEE RAS
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
J. Júlvez; C. Mahulea; C.R. Vazquez. pp. 194 - 199. 08/2011. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/CASE.2011.6042500>.

45 **Título del trabajo:** Decentralized Control of Large Scale Systems Modeled with Continuous Marked Graphs
Nombre del congreso: IFAC'11: 18th IFAC World Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Milano, Italia
Fecha de celebración: 08/2011
Entidad organizadora: IFAC

Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
L. Wang; C. Mahulea; J. Júlvez; M. Silva. pp. 6042 - 6047. 08/2011. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.3182/20110828-6-IT-1002.00859>.

46 **Título del trabajo:** On Reachability and Deadlock-Freeness of Hybrid Adaptive Petri Nets
Nombre del congreso: IFAC'11: 18th IFAC World Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Milano, Italia
Fecha de celebración: 08/2011
Entidad organizadora: IFAC
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
E. Fraca; J. Júlvez; C. Mahulea; M. Silva. pp. 6048 - 6053. 08/2011. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.3182/20110828-6-IT-1002.00832>.

47 **Título del trabajo:** On State Estimation of Timed Choice-Free Petri Nets
Nombre del congreso: IFAC'11: 18th IFAC World Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Milano, Italia
Fecha de celebración: 08/2011
Entidad organizadora: IFAC
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
X. Wang; C. Mahulea; J. Júlvez; M. Silva. pp. 8687 - 8692. 08/2011. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.3182/20110828-6-IT-1002.01523>.

48 **Título del trabajo:** An Iterative Control Method for Distributed Continuous Petri Nets
Nombre del congreso: CDC'10: 49th IEEE Conference on Decision and Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Atlanta, Georgia, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 12/2010
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
H. Apaydin-Ozkan; C. Mahulea; J. Julvez; M. Silva. pp. 6753 - 6758. 12/2010. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/CDC.2010.5717618>.

49 **Título del trabajo:** Minimum-Time Control for Structurally Persistent Continuous Petri Nets
Nombre del congreso: CDC'10: 49th IEEE Conference on Decision and Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Atlanta, Georgia, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 12/2010
Entidad organizadora: IEEE CSS

Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
L. Wang; C. Mahulea; J. Julvez; M. Silva. pp. 2771 - 2776. 12/2010. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/CDC.2010.5717999>. ISSN 0743-1546

50 **Título del trabajo:** Fault diagnosis of manufacturing systems using continuous Petri nets
Nombre del congreso: SMC'10: IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Istanbul, Turquía
Fecha de celebración: 10/2010
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M.P. Cabasino; C. Seatzu; C. Mahulea; M. Silva. pp. 534 - 539. 10/2010. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/ICSMC.2010.5642021>.

51 **Título del trabajo:** SimHPN: a MATLAB toolbox for continuous Petri nets
Nombre del congreso: WODES'10: 10th International Workshop on Discrete Event Systems
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Berlin, Alemania
Fecha de celebración: 08/2010
Entidad organizadora: IFAC
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
J. Júlvez; C. Mahulea. pp. 21 - 26. IFAC, 08/2010. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.3182/20100830-3-DE-4013.00006>.

52 **Título del trabajo:** A Control Method for Timed Distributed Continuous Petri nets
Nombre del congreso: ACC'10: 2010 American Control Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Baltimore, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 07/2010
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
H. Apaydin-Ozkan; J. Júlvez; C. Mahulea; M. Silva. pp. 2593 - 2600. 07/2010. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/ACC.2010.5530546>.

53 **Título del trabajo:** On the Importance of the Deadlock Trap Property for Monotonic Liveness
Nombre del congreso: Workshop on Biological Processes & Petri Nets (BioPPN), A satellite event of Petri Nets 2010
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Braga, Portugal
Fecha de celebración: 06/2010

Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Heiner; C. Mahulea; M. Silva. pp. 23 - 38. 06/2010. Disponible en Internet en: <http://www-dssz.informatik.tu-cottbus.de/publications/BioPPN_2010/BioPPN_braga_2010_proceedings.pdf>.

54 **Título del trabajo:** New results for fault detection of untimed continuous Petri nets
Nombre del congreso: CDC'09: 48th IEEE Conference on Decision and Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Shanghai, China
Fecha de celebración: 12/2009
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Seatzu; M.P. Cabasino; C. Mahulea; M. Silva. pp. 6952 - 6957. 12/2010. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/CDC.2009.5400035>.

55 **Título del trabajo:** An Efficient Heuristics for Minimum Time Control of Continuous Petri nets
Nombre del congreso: ADHS'09: 3rd IFAC Conf. on the Analysis and Design of Hybrid Systems
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Fecha de celebración: 09/2009
Entidad organizadora: IFAC
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
H. Apaydin-Ozkan; J. Júlvez; C. Mahulea; M. Silva. pp. 44 - 49. 09/2009. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.3182/20090916-3-ES-3003.00009>.

56 **Título del trabajo:** Fault diagnoser design for untimed continuous Petri nets
Nombre del congreso: MSC'09 2009 IEEE Multi-conference on Systems and Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Saint Petersburg, Rusia
Fecha de celebración: 07/2009
Entidad organizadora: IEEE CSS
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Seatzu; C. Mahulea; M.P. Cabasino; M. Silva. pp. 1598 - 1604. 07/2009. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/CCA.2009.5281084>.

57 **Título del trabajo:** Constrained Invariant Motions for Networked Multi-Agent Systems
Nombre del congreso: ACC'09: 2009 American Control Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: St. Louis, Missouri, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 06/2009
Entidad organizadora: IEEE

Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Franceschelli; M. Egerstedt; A. Giua; C. Mahulea. pp. 5749 - 5754. 06/2009. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/ACC.2009.5160191>.

58 **Título del trabajo:** Observer Design for Untimed Continuous Petri Nets
Nombre del congreso: ACC'09: 2009 American Control Conference
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: St. Louis, Missouri, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 06/2009
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Mahulea; C. Seatzu; M.P. Cabasino; L. Recalde; M. Silva. pp. 4765 - 4770. 06/2009. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/ACC.2009.5159893>.

59 **Título del trabajo:** Formal analysis of timed continuous Petri nets
Nombre del congreso: CDC'08: 47th IEEE Conference on Decision and Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Cancun, México
Fecha de celebración: 12/2008
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Kloetzer; C. Mahulea; C. Belta; L. Recalde; M. Silva. pp. 245 - 250. 12/2008. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/CDC.2008.4739054>.

60 **Título del trabajo:** Observability of Timed Continuous Petri Nets: A Class of Hybrid Systems
Nombre del congreso: IFAC'08: 17th IFAC World Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Seoul, República de Corea
Fecha de celebración: 07/2008
Entidad organizadora: IFAC
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Mahulea; L. Recalde; M. Silva. pp. 519 - 524. 07/2008. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.3182/20080706-5-KR-1001.00088>.

61 **Título del trabajo:** Properties of continuous Petri nets controlled via model predictive control
Nombre del congreso: WODES'08: 9th International Workshop on Discrete Event Systems
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Gothenburg, Suecia
Fecha de celebración: 05/2008
Entidad organizadora: IEEE & IFAC

Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
A. Giua; C. Mahulea; L. Recalde; C. Seatzu; M. Silva. pp. 293 - 299. IEEE, 05/2008. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/WODES.2008.4605962>.

62 **Título del trabajo:** A State Estimation Problem for Timed Continuous Nets
Nombre del congreso: CDC'07: 46th IEEE Conference on Decision and Control
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: New Orleans, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 12/2007
Entidad organizadora: IEEE CSS
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Mahulea; M.P. Cabasino; A. Giua; C. Seatzu. pp. 1770 - 1775. 12/2007. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/CDC.2007.4435036>.

63 **Título del trabajo:** State Estimation of Petri Nets by Transformation
Nombre del congreso: CASE'07: 3nd IEEE Conference on Automation Science and Engineering
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Scottsdale, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 08/2007
Entidad organizadora: IEEE RAS
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M.P. Cabasino; A. Giua; C. Mahulea; L. Recalde; C. Seatzu; M. Silva. pp. 194 - 199. 08/2007. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/COASE.2007.4341820>.

64 **Título del trabajo:** Petri Net Toolbox in Control Engineering Education
Nombre del congreso: CACSD'06: IEEE Conference on Computer Aided Control Systems Design
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Munich, Alemania
Fecha de celebración: 10/2006
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Matcovschi; C. Mahulea; C. Lefter; O. Pastravanu. pp. 2298 - 2303. IEEE, 10/2006. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/CACSD-CCA-ISIC.2006.4776998>.

65 **Título del trabajo:** Improving analysis and simulation of continuous Petri Nets
Nombre del congreso: CASE'06: 2nd IEEE Conference on Automation Science and Engineering
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Shanghai, China
Fecha de celebración: 08/2006
Entidad organizadora: IEEE RAS

Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
L. Recalde; C. Mahulea; M. Silva. pp. 9 - 14. 08/2006. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/COASE.2006.326847>.

66 **Título del trabajo:** On performance monotonicity and basic servers semantics of continuous Petri nets
Nombre del congreso: WODES'06: 8th International Workshop on Discrete Event Systems
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Ann Arbor, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 07/2006
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Mahulea; L. Recalde; M. Silva. pp. 345 - 351. IEEE, 07/2006. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/WODES.2006.382530>.

67 **Título del trabajo:** Optimal control of continuous Petri nets via model predictive control
Nombre del congreso: WODES'06: 8th International Workshop on Discrete Event Systems
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Ann Arbor, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 07/2006
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
A. Giua; C. Mahulea; L. Recalde; C. Seatzu; M. Silva. pp. 235 - 241. IEEE, 07/2006. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.1109/WODES.2006.1678436>.

68 **Título del trabajo:** On sampling continuous timed Petri nets: reachability "equivalence" under infinite servers semantics
Nombre del congreso: ADHS'06: 2nd IFAC Conf. on the Analysis and Design of Hybrid Systems
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Alghero, Italia
Fecha de celebración: 06/2006
Entidad organizadora: IFAC
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Mahulea; A. Giua; L. Recalde; C. Seatzu; M. Silva. 2, pp. 37 - 43. 06/2006. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.3182/20060607-3-IT-3902.00011>.

69 **Título del trabajo:** Optimal Observability for Continuous Petri Nets
Nombre del congreso: IFAC'05: 16th IFAC World Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Prague, República Checa
Fecha de celebración: 07/2005

Entidad organizadora: IFAC
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Mahulea; L. Recalde; M. Silva. pp. 290 - 295. 07/2005. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.3182/20050703-6-CZ-1902.00291>.

70 **Título del trabajo:** Petri Net Toolbox for Matlab in Web-based Analysis and Design of Discrete-Event Systems
Nombre del congreso: IFAC'05: 16th IFAC World Congress
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Prague, República Checa
Fecha de celebración: 07/2005
Entidad organizadora: IFAC
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Matcovschi; C. Lefter; C. Mahulea; O. Pastravanu. pp. 2288 - 2288. 07/2005. Disponible en Internet en: <http://dx.doi.org/10.3182/20050703-6-CZ-1902.02289>.

71 **Título del trabajo:** Steady state control, zero valued poles and token conservation laws in continuous net systems
Nombre del congreso: CHyDES'05: Workshop on Control of Hybrid and Discrete Event Systems, a satellite event of the 26th International Conference On Application and Theory of Petri Nets and Other Models of Concurrency
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Miami, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 06/2005
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Mahulea; A. Ramírez; L. Recalde; M. Silva. 06/2005. Disponible en Internet en: <http://webdiis.unizar.es/~cmahulea/papers/IPMaRaReSi.pdf>.

72 **Título del trabajo:** Instruments for Topology-Based Analysis in Petri Net Toolbox
Nombre del congreso: CONTI'04: 7th International Conference on Technical Informatics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Timisoara, Rumanía
Fecha de celebración: 2004
Entidad organizadora: Universidad Politécnica de Timisoara
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
C. Lefter; C. Mahulea; M. Matcovschi; O. Pastravanu. 2004.

73 **Título del trabajo:** Modeling, simulation and analysis of Petri nets in MATLAB
Nombre del congreso: CSCS'03: 14th International Conference on Control Systems and Computer Science
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Bucarest, Rumanía
Fecha de celebración: 2003
Entidad organizadora: Universidad Politécnica de Bucarest
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Matcovschi; C. Mahulea; O. Pastravanu. pp. 106 - 111. 2003. Disponible en Internet en: <http://webdiis.unizar.es/~cmahulea/papers/CSCS_2003.pdf>.

74 **Título del trabajo:** Petri Net Toolbox for MATLAB
Nombre del congreso: MED'03: 11th IEEE Mediterranean Conference on Control and Automation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Rhodes, Grecia
Fecha de celebración: 2003
Entidad organizadora: IEEE
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Matcovschi; C. Mahulea; O. Pastravanu. 2003. Disponible en Internet en: <http://med.ee.nd.edu/MED11/pdf/papers/t4-006.pdf>.

75 **Título del trabajo:** Role of Animation in Teachware for Control Engineering - A Case Study
Nombre del congreso: SINTES'11: Int. Symposium on System Theory, Automation, Robotics, Computers, Informatics, Electronics and Instrumentation
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Craiova, Rumanía
Fecha de celebración: 2003
Entidad organizadora: Universidad de Craiova
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Matcovschi; C. Mahulea; O. Pastravanu. 2003. Disponible en Internet en: <http://webdiis.unizar.es/~cmahulea/papers/Sintes11.pdf>.

76 **Título del trabajo:** Computer Tools for Linear Systems over Max-Plus Algebra
Nombre del congreso: CONTI'02: 5th International Conference on Technical Informatics
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Timisoara, Rumanía
Fecha de celebración: 2002
Entidad organizadora: Universidad Politécnica de Timisoara
Ciudad entidad organizadora: Timisoara, Rumanía
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Matcovschi; C. Mahulea; O. Pastravanu. En: Periodica Politechnica, "Politehnica" University of Timisoara. 47(61) - 1, pp. 97 - 102. 2002. Disponible en Internet en: <http://webdiis.unizar.es/~cmahulea/papers/A1g_03.pdf>.

77 **Título del trabajo:** Generalized stochastic Petri nets in performance evaluation for queuing networks
Nombre del congreso: ECIT'2002 and ROSYCS'2002 Joint Conference
Tipo evento: Congreso
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Intervención por: Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Iasi, Rumanía
Fecha de celebración: 2002
Entidad organizadora: Universidad "A. I. Cuza" Iasi
Ciudad entidad organizadora: Iasi, Rumanía
Publicación en acta congreso: Si
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Matcovschi; C. Mahulea. 2002. Disponible en Internet en: <http://webdiis.unizar.es/~cmahulea/papers/ECIT2002.pdf>.

78 **Título del trabajo:** Exploring structural properties of Petri nets in MATLAB
Nombre del congreso: SACCS'01: 7th International Symposium on Automatic Control and Computer Science
Tipo evento: Congreso
Ámbito geográfico: Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Intervención por: Revisión previa a la aceptación
Ciudad de celebración: Iasi, Rumanía
Fecha de celebración: 2001
Entidad organizadora: Universidad Técnica "Gh. Asachi"
Tipo de entidad: Universidad
Ciudad entidad organizadora: Iasi, Rumanía
Publicación en acta congreso: Si
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
M. Matcovschi; C. Mahulea; O. Pastravanu. En: Periodica Politechnica, University "Gh. Asachi" of Iasi. pp. 15 - 26. 2001. Disponible en Internet en: <http://webdiis.unizar.es/~cmahulea/papers/SACCS.pdf>.

Otras actividades de divulgación

1 **Título del trabajo:** High-level path planning of mu/ti-robot systems using Petri net models
Nombre del evento: seminario de investigación
Tipo de evento: Conferencias impartidas
Ciudad de celebración: Eindhoven, Holanda
Fecha de celebración: 12/2019
Entidad organizadora: Electrical Engineering Faculty at the Eindhoven University of Technology (TU/e).
Tipo de entidad: Universidad

2 **Título del trabajo:** Discrete Event Models in healthcare management and multi-robot planning
Nombre del evento: seminario de investigación
Tipo de evento: Conferencias impartidas
Ciudad de celebración: Cachan, Francia
Fecha de celebración: 11/2019
Entidad organizadora: École Normale Supérieure Paris-Saclay

3 **Título del trabajo:** A surgery planning problem in a Spanish hospital
Nombre del evento: Workshop on "Automation and Healthcare"
Tipo de evento: Conferencias impartidas

Ciudad de celebración: París, Francia
Fecha de celebración: 10/2019
Entidad organizadora: Club EEA and École Normale Supérieure Paris-Saclay

4 **Título del trabajo:** A model-based approach for the specification and verification of clinical guidelines
Nombre del evento: Workshop on New trends in automation for healthcare systems at CASE'2015
Tipo de evento: Conferencias impartidas
Ciudad de celebración: Gothenborg, Suecia
Fecha de celebración: 08/2015
Entidad organizadora: IEEE

5 **Título del trabajo:** Path planning and motion control of mobile robots using Petri nets
Nombre del evento: Workshop on Petri Nets Applications at CASE'2015
Tipo de evento: Conferencias impartidas
Ciudad de celebración: Gothenborg, Suecia
Fecha de celebración: 08/2015
Entidad organizadora: IEEE

6 **Título del trabajo:** Using discrete event system tools for modeling and planning mobile robots
Nombre del evento: seminario de doctorado
Tipo de evento: Conferencias impartidas
Intervención por: Por invitación
Ciudad de celebración: Salerno, Italia
Fecha de celebración: 27/11/2014
Entidad organizadora: Universidad de Salerno **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad organizadora: Salerno, Italia

7 **Título del trabajo:** Tutorial on Fluid & Hybrid Petri Nets, Petri Nets 2012 & ACSD 2012: "Controllability and Control of fluid Petri nets" and "Application Examples"
Nombre del evento: tutorial
Tipo de evento: Conferencias impartidas
Ciudad de celebración: Hamburgo, Alemania
Fecha de celebración: 06/2012
Entidad organizadora: Universidad de Hamburgo **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad organizadora: Hamburgo,

8 **Título del trabajo:** Timed Continuous Petri Nets: Firing Semantics and Control
Nombre del evento: seminario de doctorado
Tipo de evento: Conferencias impartidas
Intervención por: Por invitación
Ciudad de celebración: Paderborn, Alemania
Fecha de celebración: 11/2008
Entidad organizadora: Universidad de Paderborn **Tipo de entidad:** Universidad

9 **Título del trabajo:** From discrete to continuous Petri nets
Nombre del evento: seminar at the PhD course "Hybrid Systems: Theory, Computation and Control"
Tipo de evento: Conferencias impartidas
Intervención por: Por invitación
Ciudad de celebración: Boston, Estados Unidos de América
Fecha de celebración: 11/2007
Entidad organizadora: Boston University **Tipo de entidad:** Universidad

10 **Título del trabajo:** On Control of Continuous Petri Nets
Nombre del evento: PhD Course on discrete event and hybrid systems
Tipo de evento: Conferencias impartidas **Ámbito geográfico:** Nacional
Intervención por: Por invitación
Ciudad de celebración: Cagliari, Italia
Fecha de celebración: 03/2006
Entidad organizadora: Universidad de Cagliari **Tipo de entidad:** Universidad

Gestión de I+D+i y participación en comités científicos

Comités científicos, técnicos y/o asesores

1 **Título del comité:** Editor Asociado de la revista IEEE Transactions on Automation Science and Engineering (TASE)
Entidad de afiliación: IEEE RAS
Fecha de inicio-fin: 01/01/2014 - 31/12/2017

2 **Título del comité:** Editor Asociado de la revista IEEE Transactions on Automatic Control (TAC)
Entidad de afiliación: IEEE CSS
Fecha de inicio: 01/01/2020

3 **Título del comité:** Editor Asociado de la revista IEEE Control Systems Letters (L-CSS)
Entidad de afiliación: IEEE CSS
Fecha de inicio: 01/01/2017

Organización de actividades de I+D+i

1 **Título de la actividad:** ETFA'2019: 24th IEEE Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Tipo de actividad: Congreso Internacional **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: Zaragoza, España
Entidad convocante: IEEE **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Ciudad entidad convocante: Estados Unidos de América
Modo de participación: Presidente
Nº de asistentes: 350
Fecha de inicio-fin: 10/09/2019 - 13/09/2019 **Duración:** 4 días

2 **Título de la actividad:** Second Workshop on Models and Methods for hospital management and planning
Tipo de actividad: workshop internacional **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: Berlin, Alemania
Entidad convocante: IEEE **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Ciudad entidad convocante: Estados Unidos de América
Modo de participación: Organizador
Fecha de inicio-fin: 06/09/2016 - 16/09/2014 **Duración:** 1 día

3 **Título de la actividad:** Workshop on New trends in automation for healthcare systems
Tipo de actividad: workshop internacional **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: Gothenborg, Suecia

Entidad convocante: IEEE **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Ciudad entidad convocante: Estados Unidos de América
Modo de participación: Organizador
Nº de asistentes: 20
Fecha de inicio-fin: 24/08/2015 - 16/09/2014 **Duración:** 1 día

4 **Título de la actividad:** Workshop on Models and Methods for hospital management and planning
Tipo de actividad: Workshop **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Modo de participación: Organizador
Nº de asistentes: 10
Fecha de inicio-fin: 16/09/2014 - 16/09/2014

5 **Título de la actividad:** Workshop on Models and Methods for hospital management and planning
Tipo de actividad: workshop internacional **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: Barcelona, Cataluña, España
Entidad convocante: IEEE **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Ciudad entidad convocante: Estados Unidos de América
Modo de participación: Organizador
Nº de asistentes: 15
Fecha de inicio-fin: 16/09/2014 - 16/09/2014 **Duración:** 1 día

6 **Título de la actividad:** ADHS'09: 3rd IFAC Conf. on Analysis and Design of Hybrid Systems
Tipo de actividad: congreso internacional **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: Zaragoza, Aragón, España
Entidad convocante: IFAC: International Federation of Automatic Control
Modo de participación: Organizador
Nº de asistentes: 100
Fecha de inicio: 16/09/2009 **Duración:** 3 días

Foros y comités nacionales e internacionales

1 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: ICSTCC'2018: 22nd International Conference on System Theory, Control and Computing
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IEEE CSS
Ciudad entidad organizadora: Sinaia, Rumanía
Fecha de inicio-fin: 10/10/2018 - 12/10/2018

2 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: SMC'2018: 2018 IEEE International Conference on Systems, Man, Cybernetics
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IEEE SMC
Ciudad entidad organizadora: Miyazaki, Japón
Fecha de inicio-fin: 07/10/2018 - 10/10/2018

3 **Nombre del foro:** Presidente del comité científico de la conferencia internacional ETFA'18
Categoría profesional: Responsable del programo científico de la conferencia
Entidad organizadora: IEEE IES
Ciudad entidad organizadora: Torino, Italia
Fecha de inicio-fin: 04/09/2018 - 07/09/2018

4 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: CASE'2018: 14th IEEE International Conference on Automation Science and Engineering
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IEEE RAS
Ciudad entidad organizadora: Munchen, Alemania
Fecha de inicio-fin: 20/08/2018 - 24/08/2018

5 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: ADHS'2018: IFAC Conference on Analysis and Design of Hybrid Systems
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IFAC
Ciudad entidad organizadora: Oxford, Reino Unido
Fecha de inicio-fin: 11/07/2018 - 13/07/2018

6 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: WODES'2018: 14th Workshop on Discrete Event Systems
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IFAC
Ciudad entidad organizadora: Sorrento Coast, Italia
Fecha de inicio-fin: 30/05/2018 - 01/06/2018

7 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: ICSTCC'2017: 21st International Conference on System Theory, Control and Computing
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IEEE CSS
Ciudad entidad organizadora: Sinaia, Rumanía
Fecha de inicio-fin: 19/10/2017 - 21/10/2017

8 **Nombre del foro:** Presidente del comité científico de la conferencia internacional ETFA'17
Categoría profesional: Responsable del programo científico de la conferencia
Entidad organizadora: IEEE IES
Ciudad entidad organizadora: Limassol, Chipre
Fecha de inicio-fin: 06/09/2017 - 09/09/2017

9 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: CASE'2017: IEEE International Conference on Automation Science and Engineering
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IEEE RAS **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Ciudad entidad organizadora: Xian, China
Fecha de inicio-fin: 20/08/2017 - 23/08/2017

10 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: IFAC WC'2017: 20th World Congress of the International Federation of Automatic Control
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IFAC
Ciudad entidad organizadora: Toulouse, Francia
Fecha de inicio-fin: 09/07/2017 - 14/07/2017

11 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: ICNSC'2017: 14th IEEE International Conference on Networking, Sensing and Control
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IEEE SMC
Ciudad entidad organizadora: Calabria, Italia
Fecha de inicio-fin: 16/05/2017 - 18/05/2017

12 **Nombre del foro:** Presidente del comité científico del track 4 "Automated Manufacturing Systems" de la conferencia internacional ETFA'16
Categoría profesional: Responsable del programo científico del track 4
Entidad organizadora: IEEE IES
Ciudad entidad organizadora: Berlin, Alemania
Fecha de inicio-fin: 06/09/2016 - 09/09/2016

13 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: CASE'2016: IEEE International Conference on Automation Science and Engineering
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IEEE RAS **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Ciudad entidad organizadora: Dallas-Fort Worth, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 21/08/2016 - 25/08/2016

14 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: WODES'2016: 13rd Int. Workshop on Discrete Event Systems
Entidad organizadora: IFAC and IEEE
Ciudad entidad organizadora: Xi'an, China
Fecha de inicio-fin: 30/05/2016 - 01/06/2016

15 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: ADHS'15: 5th IFAC Conf. on Analysis and Design of Hybrid Systems
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IFAC **Tipo de entidad:** Internacional
Ciudad entidad organizadora: Atlanta, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 14/10/2015 - 16/10/2015

16 **Nombre del foro:** Presidente del comité científico del track 4 "Automated Manufacturing Systems" de la conferencia internacional ETFA'15
Categoría profesional: Responsable del programo científico del track 4
Entidad organizadora: IEEE
Ciudad entidad organizadora: Luxembourg, Luxemburgo
Fecha de inicio-fin: 08/09/2015 - 11/09/2015

17 **Nombre del foro:** Presidente del comité científico del track 4 "Automated Manufacturing Systems" de la conferencia internacional ETFA'14
Categoría profesional: Responsable del programo científico del track 4
Entidad organizadora: IEEE
Ciudad entidad organizadora: Barcelona, España
Fecha de inicio-fin: 16/09/2014 - 19/09/2014

18 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: WODES'2014: 12th Int. Workshop on Discrete Event Systems
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IFAC and IEEE

Ciudad entidad organizadora: Paris, Francia
Fecha de inicio-fin: 14/05/2014 - 16/05/2014

19 **Nombre del foro:** Presidente del comité científico de Work-In-Progress papers de la conferencia internacional ETFA'13
Categoría profesional: Responsable del programo científico del track 4
Entidad organizadora: IEEE
Ciudad entidad organizadora: Cagliari, Italia
Fecha de inicio-fin: 10/09/2013 - 13/09/2013

20 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: WODES'2012: 11th Int. Workshop on Discrete Event Systems
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IFAC and IEEE
Ciudad entidad organizadora: Guadalajara, México
Fecha de inicio-fin: 03/10/2012 - 05/10/2012

21 **Nombre del foro:** Presidente del comité científico del track 4 "Automated Manufacturing Systems" de la conferencia internacional ETFA'12
Categoría profesional: Responsable del programo científico del track 4
Entidad organizadora: IEEE and AGH University of Science and Technology
Ciudad entidad organizadora: Cracovia, Polonia
Fecha de inicio-fin: 17/09/2012 - 21/09/2012

22 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: ADHS'12: 4th IFAC Conf. on Analysis and Design of Hybrid Systems
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IFAC **Tipo de entidad:** Internacional
Ciudad entidad organizadora: Eindhoven, Holanda
Fecha de inicio-fin: 06/06/2012 - 08/06/2012

23 **Nombre del foro:** Presidente del comité científico del track 4 Automated Manufacturing Systems" de la conferencia internacional ETFA'11
Categoría profesional: Responsable del programo científico del track 4
Entidad organizadora: IEEE y Universidad de Toulouse **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad organizadora: Toulouse, Francia
Fecha de inicio-fin: 05/09/2011 - 09/09/2011

24 **Nombre del foro:** Comité científico de la conferencia: ADHS'09: 3rd IFAC Conf. on Analysis and Design of Hybrid Systems
Categoría profesional: revisor artículos
Entidad organizadora: IFAC **Tipo de entidad:** Internacional
Ciudad entidad organizadora: Zaragoza, Aragón, España
Fecha de inicio-fin: 16/09/2009 - 18/09/2009

25 **Nombre del foro:** Miembro en tribunal de tesis doctoral
Entidad organizadora: Anadolu University **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad organizadora: Eskisehir, Turquía
Fecha de inicio: 15/10/2010

Evaluación y revisión de proyectos y artículos de I+D+i

1 **Nombre de la actividad:** Evaluador
Funciones desempeñadas: Evaluador proyectos nacionales de Rumanía
Entidad de realización: Romanian National Research Council
Ciudad entidad realización: Bucarest, Rumanía
Fecha de inicio-fin: 01/07/2016 - 30/09/2016

2 **Nombre de la actividad:** Evaluador
Funciones desempeñadas: Evaluador proyectos nacionales de Argentina
Entidad de realización: Fondo para la Investigación Científica y Tecnólogica (FONCYT)
Ciudad entidad realización: Argentina
Fecha de inicio-fin: 10/12/2014 - 21/01/2015

3 **Funciones desempeñadas:** Revisión de artículos
Entidad de realización: Discrete Event Dynamic Systems: Theory and Applications
Fecha de inicio-fin: 2010 - 2013

4 **Funciones desempeñadas:** Revisión de artículos
Entidad de realización: IEEE Transactions on Automatic Control
Fecha de inicio-fin: 2009 - 2013

5 **Nombre de la actividad:** Evaluador
Funciones desempeñadas: Evaluador proyectos nacionales de Rumanía
Entidad de realización: Romanian National Research Council
Ciudad entidad realización: Bucarest, Rumanía
Fecha de inicio-fin: 15/06/2012 - 30/09/2012

6 **Nombre de la actividad:** Evaluador
Funciones desempeñadas: Evaluador proyectos nacionales de Grecia
Entidad de realización: Ministry for Education, Life Long Learning, and Religious Affairs **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Ciudad entidad realización: Atenas, Grecia
Fecha de inicio-fin: 17/01/2011 - 30/09/2011

7 **Funciones desempeñadas:** Revisión de artículos
Entidad de realización: IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics--Part A: Systems and Humans
Fecha de inicio-fin: 2009 - 2011

8 **Funciones desempeñadas:** Revisión de artículos
Entidad de realización: Automatica
Fecha de inicio-fin: 2008 - 2011

9 **Funciones desempeñadas:** Revisión de artículos
Entidad de realización: Nonlinear Analysis: Hybrid Systems
Fecha de inicio-fin: 2008 - 2011

10 **Funciones desempeñadas:** Revisión de artículos
Entidad de realización: RIAI: Revista Iberoamericana de Automatica e Informatica Industrial
Fecha de inicio-fin: 2010 - 2010

11 **Funciones desempeñadas:** Revisión de artículos
Entidad de realización: IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems
Fecha de inicio-fin: 2009 - 2010

12 **Funciones desempeñadas:** Revisión de artículos
Entidad de realización: IEEE Transactions on Automation Science and Engineering
Fecha de inicio-fin: 2008 - 2010

13 **Funciones desempeñadas:** Revisión de artículos
Entidad de realización: IEEE Transactions on Industrial Informatics
Fecha de inicio-fin: 2008 - 2009

14 **Funciones desempeñadas:** Revisión de artículos
Entidad de realización: IEEE Transactions on Control Systems Technology
Fecha de inicio-fin: 2007 - 2008

15 **Funciones desempeñadas:** Evaluador estancia de investigación: Programa Europa
Entidad de realización: Caja Inmaculada **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad realización: Zaragoza, España
Fecha de inicio: 17/04/2008

Otros méritos

Estancias en centros de I+D+i públicos o privados

1 **Entidad de realización:** Università degli Studi di Salerno
Ciudad entidad realización: Salerno, Italia
Fecha de inicio-fin: 24/11/2014 - 28/11/2014 **Duración:** 5 días
Entidad financiadora: Unión Europea
Nombre del programa: Programa Erasmus+ 2014-2015
Objetivos de la estancia: Visita de movililidad para impartir docencia

2 **Entidad de realización:** Boston University
Ciudad entidad realización: Boston, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 29/09/2007 - 28/12/2007 **Duración:** 3 meses
Entidad financiadora: MIC España
Nombre del programa: FPI Program
Objetivos de la estancia: Posdoctoral

3 **Entidad de realización:** Universidad de Cagliari **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Cagliari, Italia
Fecha de inicio: 20/09/2010 **Duración:** 2 meses
Objetivos de la estancia: Contratado/a
Tareas contrastables: profesor visitante

4 **Entidad de realización:** Universidad de Cagliari **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Cagliari, Italia
Fecha de inicio: 05/05/2008 **Duración:** 3 meses
Objetivos de la estancia: Contratado/a
Tareas contrastables: profesor visitante

5 **Entidad de realización:** Universidad de Cagliari **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Cagliari, Italia
Fecha de inicio: 15/01/2007 **Duración:** 3 meses
Objetivos de la estancia: Doctorado/a

Ayudas y becas obtenidas

1 **Nombre de la ayuda:** Programa “Salvador de Madariaga”: Estancias de profesores e investigadores senior en centros extranjeros
Ciudad entidad concesionaria:
Finalidad: Posdoctoral
Entidad concesionaria: Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de entidad:** publica
Importe de la ayuda: 12.757 €
Fecha de concesión: 01/10/2019 **Duración:** 4 meses
Entidad de realización: Ecole Normale Supérieure Paris-Saclay, Francia
Facultad, instituto, centro: Automated Production Research Laboratory (LURPA)

2 **Nombre de la ayuda:** Profesor Visitante
Ciudad entidad concesionaria: Cagliari, Sardegna, Italia
Finalidad: profesor
Entidad concesionaria: Regione Autonoma della Sardegna
Fecha de concesión: 20/09/2010 **Duración:** 2 meses

3 **Nombre de la ayuda:** Profesor Visitante
Ciudad entidad concesionaria: Cagliari, Sardegna, Italia
Finalidad: profesor
Entidad concesionaria: Regione Autonoma della Sardegna
Fecha de concesión: 05/05/2008 **Duración:** 3 meses

4 **Nombre de la ayuda:** Beca FPI
Finalidad: Predoctoral
Entidad concesionaria: Ministerio de Ciencia e Innovación. Investigación **Tipo de entidad:** Estatal
Fecha de concesión: 01/05/2004 **Duración:** 3 años - 8 meses

5 **Nombre de la ayuda:** Beca Socrates-Erasmus
Finalidad: Predoctoral
Entidad concesionaria: Union Europea **Tipo de entidad:** UE
Fecha de concesión: 10/02/2002 **Duración:** 3 meses

Sociedades científicas y asociaciones profesionales

1 **Nombre de la sociedad:** Subcommittee on Industrial Automated Systems and Control of the IEEE IES Technical Committee on Factory Automation
Entidad de afiliación: IEEE
Tipo de entidad: Centros de Innovación y Tecnología
Fecha de inicio: 01/01/2017

2 **Nombre de la sociedad:** IFAC TC 1.3. Discrete Event and Hybrid Systems
Entidad de afiliación: IFAC
Tipo de entidad: Centros de Innovación y Tecnología
Fecha de inicio: 01/01/2010

3 **Nombre de la sociedad:** Comité español de automática
Entidad de afiliación: IFAC: International Federation of Automatic Control
Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones
Ciudad entidad afiliación: Madrid, España
Fecha de inicio: 01/01/2009

4 **Nombre de la sociedad:** IEEE: Institute of Electrical and Electronics Engineers
Entidad de afiliación: IEEE
Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones
Ciudad entidad afiliación: Atlanta, Estados Unidos de América
Fecha de inicio: 01/01/2009

Períodos de actividad investigadora

1 **Nº de tramos reconocidos:** 1
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad acreditante: CNEAI: Comisión Nacional Evaluadora de la Actividad Investigadora
Tipo de entidad: Agencia Estatal
Ciudad entidad acreditante: Madrid, España
Fecha de obtención: 29/06/2015

2 **Nº de tramos reconocidos:** 1
Ámbito geográfico: Nacional
Entidad acreditante: CNEAI: Comisión Nacional Evaluadora de la Actividad Investigadora
Tipo de entidad: Agencia Estatal
Ciudad entidad acreditante: Madrid, España
Fecha de obtención: 26/06/2012

Resumen de otros méritos

1 **Descripción del mérito:** Premio al Mejor Hospital Digital para la aplicación informática CIPLAN
Entidad acreditante: III Congreso Nacional de eSalud
Ciudad entidad acreditante: Madrid, España
Fecha de concesión: 01/11/2018

2 **Descripción del mérito:** Outstanding Reviewer for J-DEDS for 2017-2018
Entidad acreditante: Discrete Event Dyanmic Systems: Theory and Applications (J-DEDS), Springer journal
Fecha de concesión: 03/08/2018

3 **Descripción del mérito:** Best Paper Award 2014 para el artículo: "Fault Diagnosis of Discrete-Event Systems Using Continuous Petri Nets," by Mahulea, C.; Seatzu, C.; Cabasino, M.P.; Silva, M., published in the IEEE Trans. on Systems, Man and Cybernetics, Part A: Systems and Humans, IEEE Transactions on , vol.42, no.4, pp.970,984, July 2012
Entidad acreditante: IEEE Systems, Man, and Cybernetics Society Italian Chapter
Fecha de concesión: 15/08/2014

4 **Descripción del mérito:** Coordinador del Área de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Universidad de Zaragoza desde junio de 2013 a junio de 2015. Cargo asimilado a Vicedecano / Subdirector y Secretario de departamento, centro o instituto según acuerdo del Consejo de Gobierno de la Universidad de Zaragoza de 24 abril 2008.

5 **Descripción del mérito:** Coordinar la propuesta del proyecto “Models and Methods of Health Care System Behaviour for Policy-making, Planning and Control” perteneciente a la convocatoria “ICT 2013.5.4 ICT for Governance and Policy Modelling” - FP7-ICT-2013-10. Los participantes en la propuesta fueron: University of Zaragoza, Technische Universiteit Eindhoven, Chalmers University of Technology, University of Cagliari, Technical University of Berlin, Aix-Marseille University, Technical University of Iasi, Infonova Consultores, Region Västra Götaland, Instituto Aragonés de Ciencias de la Salud, Azienda Ospedaliero-Universitaria “Consorziale” Policlinico di Bari y Polytechnic of Bari.

6 **Descripción del mérito:** Representante del área de ISA en la comisión económica del Departamento de Informática e Ingeniería de Sistemas: febrero de 2011 – junio de 2013.

Ministerio de Economía y Competitividad
Secretaría de Estado de Investigación, Desarrollo e Innovación

Currículum Vitae

Nombre: Concepción Alicia Monje Micharet

Fecha: Enero de 2020

DATOS PERSONALES

Apellidos: Monje Micharet *Nombre: Concepción Alicia*

SITUACIÓN PROFESIONAL ACTUAL

Organismo: Unversidad Carlos III de Madrid
Facultad, Escuela o Instituto: Escuela Politécnica Superior
Depto./Secc./Unidad estr.: Dpto. de Ingeniería de Sistemas y Automática
Dirección postal: Avenida de la Universidad, nº30, 28911 Leganés, Madrid
País: España

Teléfono (indicar prefijo, número y extensión): 916246013 ó 620678764
Fax: 916249430
Correo electrónico: cmonje@ing.uc3m.es

Especialización (Códigos UNESCO): 3311.02, 3311.14, 3310.05
Categoría profesional: Profesor Titular Universidad (TU) *Fecha de inicio: 04/09/2017*
Fecha de fin: ------

Situación administrativa
☒ *Plantilla* ☐ *Contratado* ☐ *Interino* ☐ *Becario*
☐ *Otras situaciones especificar:*

Dedicación *A tiempo completo* ☒
A tiempo parcial ☐

LÍNEAS DE INVESTIGACIÓN

Breve descripción, por medio de palabras claves, de la especialización y líneas de investigación actuales.

Robótica Humanoide, Robótica Soft, Control de Orden Fraccionario, Control de Vehículos Aereos No Tripulados (UAVs), Automatización

FORMACIÓN ACADÉMICA

Titulación Superior	Centro	Fecha
Ingeniería en Electrónica	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura	2001
Ingeniero Técnico Industrial (I.T.I.) en Electrónica Industrial	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura	1999

Doctorado	Centro	Director/a tesis	Fecha
Ciencia y Tecnología Industrial y Gráfica	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura	Blas Manuel Vinagre Jara Vicente Feliu Batlle	2004

Tesis Doctoral (Título)	Modalidad	Calificación	Fecha
DESIGN METHODS OF FRACTIONAL ORDER CONTROLLERS FOR INDUSTRIAL APPLICATIONS	Doctorado Europeo	Sobresaliente, CUM LAUDE	25/07/2006

DOCTORADO EUROPEO	PREMIO EXTRAORDINARIO
SÍ	SÍ

ACTIVIDADES ANTERIORES DE CARÁCTER CIENTÍFICO

Puesto	*Centro*	*Organismo*	*Fecha de inicio*	*Fecha de finalización*
Profesor Visitante 4+2 años	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/09/2015	03/09/2017
Profesor Visitante	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/05/2013	31/08/2015
Profesor Visitante Lector	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/05/2012	30/04/2013

Contratado Juan de la Cierva	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/05/2009	30/04/2012
Contratado como Investigador en Proyecto de Investigación	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	06/10/2008	31/04/2009
Profesor Visitante	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/10/2006	30/09/2008
Beca F.P.I.	Escuela de Ingenierías Industriales, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	Universidad de Extremadura	01/11/2002	31/10/2006
Beca de Iniciación a la Investigación (Programa Propio de la Universidad)	Escuela de Ingenierías Industriales, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica,	Universidad de Extremadura	01/01/2001	30/06/2001

ACTIVIDADES DOCENTES

Asignaturas	*Créditos*	*Nº Horas Impartidas*	*Centro*	*Fechas*
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2020-Mayo 2020
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2020-Mayo 2020
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	18	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2020-Marzo 2020

Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Seminario: SW Tools Docencia en inglés Cargo: Coordinadora del seminario	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	29 de Marzo de 2019
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	28 de Marzo, 1,2,3,4 de Abril de 2019
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering II Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Mayo 2019
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control of Aerospace Systems Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Mayo 2019
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Mayo 2019
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Mayo 2019
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	18	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Marzo 2019
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Flight Control Systems	1 (ECTS)	6	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y	25, 26, 27 de Junio de 2018

Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura			Automática	
Máster de Automática e Informática Industrial Seminario: Control de Orden Fraccionario Aplicado a Robótica Blanda Cargo: Coordinadora del seminario	3 (ECTS)	10	Universidad Politécnica de Valencia, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	19, 20, 21 de Junio de 2018
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Seminario: SW Tools Docencia en inglés Cargo: Coordinadora del seminario	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	6 de Abril de 2018
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	5,9,10,11,12 de Abril de 2018
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering II Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2018-Mayo 2018
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2018-Mayo 2018
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2018-Mayo 2018
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2018-Mayo 2018
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de	23 de Noviembre de 2017

Asignatura: Flight Control Systems Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura			Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2017-Enero 2018
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2017-Enero 2018
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Seminario: SW Tools Docencia en inglés Cargo: Coordinadora del seminario	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	24 de Marzo de 2017
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	23,27,28,29,30 de Marzo de 2017
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control of Aerospace Systems Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2017-Mayo 2017
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2017-Mayo 2017
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas)	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y	Enero 2017-Mayo 2017

Cargo: Coordinadora de la asignatura			Automática	
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2017-Mayo 2017
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Flight Control Systems Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	1 de Diciembre de 2016
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2016-Enero 2017
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2016-Enero 2017
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	13,14,15,16,20 de Junio de 2016
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Seminario: SW Tools Docencia en inglés Cargo: Coordinadora del seminario	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	10 de Junio de 2016
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2016-Mayo 2016

Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2016 - Mayo 2016
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Responsable de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2016-Mayo 2016
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2015-Enero 2016
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Flight Control Systems Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	1 de Diciembre de 2015
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	21,22,26,27,28 de Octubre de 2015
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2015-Enero 2016
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	19,20,21,26,27 de Mayo de 2015
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de	Enero 2015-Mayo 2015

alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora			Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2015 - Mayo 2015
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Responsable de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2015-Mayo 2015
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2014-Enero 2015
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2014-Enero 2015
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control of Aerospace Systems Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2014-Mayo 2014
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2014-Mayo 2014
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering II Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2014 - Mayo 2014

Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	20	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	17,18,19,20,24 de Marzo de 2014
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2014-Mayo 2014
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Responsable de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2014-Mayo 2014
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2013-Enero 2014
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2013-Enero 2014
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Flight Control Systems Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	23 de Septiembre de 2013
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	11,12,13,14,19 de Marzo de 2013
Control of Aerospace Systems	6 (ECTS)	48	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de	Enero 2013-Mayo 2013

(Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura			Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Responsable de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2013-Mayo 2013
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2012-Enero 2013
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2012-Enero 2013
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Sistemas de control de vuelo Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	1 (ECTS)	2	EADS-Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	14 de Mayo de 2012
Master in Aircraft System Integration (MASI) Máster oficial para EADS Asignatura: Control theory Docencia en inglés Cargo: Responsabilidad compartida	3 (ECTS)	8	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	7 y 8 de Marzo de 2012
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Responsable de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2012-Mayo 2012
European Master Program in Nuclear Fusion Science and Engineering Physics Asignatura: Ingeniería de Dispositivos de Fusión: Robótica y control	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2011-Enero 2012

Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura				
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2011-Enero 2012
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2011-Enero 2012
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Control de vuelo Cargo: Responsable de la asignatura	3 (ECTS)	6	Airbus Military. Factoría San Pablo Sur, Sevilla. Carretera del Aeropuerto SN	22 de Junio de 2011
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Control de vuelo Cargo: Responsabilidad compartida	3 (ECTS)	4	EADS-Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	15 de Junio de 2011
Automatización Industrial II (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	5	0	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2011-Junio 2011
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Responsable de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2011-Mayo 2011
Master in Aircraft System Integration (MASI) Máster oficial para EADS Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Responsabilidad compartida	3 (ECTS)	16	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	10, 21, 22 y 23 de Marzo de 2011

Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Control de vuelo Cargo: Responsabilidad compartida	3 (ECTS)	8	EADS-Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	22 y 23 de Noviembre de 2010
European Master Program in Nuclear Fusion Science and Engineering Physics Asignatura: Ingenieria de Dispositivos de Fusion: Robótica y control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2010-Enero 2011
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora y Coordinador de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2010-Enero 2011
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2010-Enero 2011
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Control de vuelo Cargo: Responsabilidad compartida	3 (ECTS)	8	EADS-Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	1 y 2 de Marzo de 2010
Automatización Industrial II (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	5	44	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2010-Junio 2010
European Master Program in Nuclear Fusion Science and Engineering Physics Asignatura: Ingenieria de Dispositivos de Fusion: Robótica y control Docencia en inglés	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2009-Febrero 2010

Cargo: Coordinadora de la asignatura				
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora y Coordinador de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2009-Febrero 2010
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2009-Enero 2010
Máster en Robótica y Automatización Seminario: Introducción al Cálculo Fraccionario Cargo: Coordinadora del seminario	2 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2009-Junio 2009
Automatización Industrial II (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	5	44	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2009-Junio 2009
Automatica (2º Ciclo Bilingüe) (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	4.5	45	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2009-Junio 2009
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Octubre 2008-Enero 2009
Máster en Robótica y Automatización Seminario: Introducción al Cálculo Fraccionario Cargo: Coordinadora del seminario	2 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2008-Junio 2008
Automatización Industrial II (Teoría, Problemas y	5	44	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de	Febrero 2008-Junio 2008

Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura			Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	
Automatica (2º Ciclo Bilingüe) (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	4.5	45	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2008-Junio 2008
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Octubre 2007-Febrero 2008
Máster en Robótica y Automatización Seminario: Introducción al Cálculo Fraccionario Cargo: Coordinadora del seminario	2 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2007-Junio 2007
Automatica (2º Ciclo Bilingüe) (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	4.5	45	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2007-Junio 2007
Automatización Industrial II (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	5	44	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2007-Junio 2007
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Octubre 2006-Febrero 2007
Laboratorio de Control Automático (Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	6	50	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	Febrero 2006-Junio 2006
Fundamentos de Automática (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad	6	30	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	Ocubre 2005-Febrero 2006

Compartida				
Regulación Automática ITI Eléctrico (Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	6	40	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	Febrero 2005-Junio 2005
Fundamentos de Automática (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	6	40	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	Ocubre 2004-Febrero 2005
Regulación Automática ITI Electrónico (Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	9	50	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica,	Febrero 2004-Junio 2004
Regulación Automática ITI Electrónico (Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	9	50	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica,	Febrero 2003-Junio 2003

IDIOMAS (R = REGULAR, B = BIEN, C = CORRECTAMENTE)

Idioma	*Habla*	*Lee*	*Escribe*
Inglés	C	C	C
Español	C	C	C

PARTICIPACIÓN EN PROYECTOS DE INVESTIGACIÓN

1. Título del proyecto: **STEM4GirlsUC3M: programa UC3M para el fomento de vocaciones STEM en niñas y jóvenes**

Nº Referencia: FCT-18-13231

Entidad financiadora: Fundación Española de Ciencia y Tecnología (FECYT)
Carácter: Nacional.
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid.
Duración, desde: 16/09/2019 hasta: 29/05/2020
Cuantía de la subvención: 18.000 Euros
Investigador principal: María Celeste Campo Vázquez

Periodo de membresía: desde: 16/09/2019 hasta: 29/05/2020

---

2. Título del proyecto: **RoboCity2030-DIH-CM. Madrid Robotics Digital Innovation Hub**

Nº Referencia: S2018/NMT4331
Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid
Carácter: Regional.
Entidades participantes: Universidades Carlos III de Madrid, Politécnica de Madrid, Rey Juan Carlos, de Alcalá, UNED y Consejo Superior de Investigaciones Científicas
Duración, desde: 01/01/2019 hasta: 31/12/2020
Cuantía de la subvención: 162.150 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2019 hasta: 31/12/2020

---

3. Título del proyecto: **Ayuda para la organización del congreso: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018)**

Nº Referencia: 2018/00294/001
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter: Regional.
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid.
Duración, desde: 01/01/2018 hasta: 30/06/2019
Cuantía de la subvención: 4.000 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2018 hasta: 30/06/2019

---

4. Título del proyecto: **INDIRES: Information Driven Incident Response**

Nº Referencia: 2017/00171/001
Entidad financiadora: Comisión Europea (H2020)
Carácter: Internacional.
Entidades participantes: The University OF Exeter (UNEXE) - Entidad Coordinadora; Instytut Technik Innowacyjnych Emag (EMAG); Instytut Techniki Gorniczej Komag (KOMAG); Geocontrol SA (GEO); Politechnika Slaska (SUT); Universidad Carlos III De Madrid (UC3M); Glowny Instytut Gornictwa (GIG); Premogovnik Velenje DD (PV); DMT GmbH & CO. KG (DMT); Polska Grupa Gornicza (PGG).

Duración, desde: 01/07/2017 hasta: 30/06/2020
Cuantía de la subvención: 172.875 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/07/2017 hasta: 30/06/2020

---

5. Título del proyecto: **HORUS: Inspección robotizada de los trajes de protección del personal sanitario de pacientes en aislamiento de alto nivel, incluido el Ébola**

Nº Referencia: 2017/00174/001
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Empresa
Carácter: Nacional – Explora.
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/05/2017 hasta: 30/04/2019
Cuantía de la subvención: 38.720 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/05/2017 hasta: 30/04/2019

---

6. Título del proyecto: **Rethinking Robotics for the Robot Companion of the future (ROBOCOM++).**

Nº Referencia: 2017/00059/001
Entidad financiadora: Comisión Europea (Tipo ERANET, Subtipo FLAG-ERA).
Carácter: Internacional.
Entidades participantes: Scuola Superiore Sant'Anna/The BioRobotics Institute (SSSA) (Italy); Université Libre de Bruxelles/ IRIDIA (ULB) (Belgium); University of Zagreb, Faculty of Electrical Engineering and Computing (UNIZG-FER) (Croatia); Tallinn University of Technology (TUT) (Estonia); Centre National de la Recherche Scientifique/LAAS (CNRS-LAAS) (France); Laboratoire National de Métrologie et d'Essais (LNE) (France); Istituto Italiano di Tecnologia (IIT) (Italy); Riga Technical University/Dept. Artificial Intelligence and Systems Engineering (RTU) (Latvia); National Institute for R&D in Microtechnologies (IMT) (Romania); Universitatea Transilvania Brasov/ Department of Automation and Information Technology (UTBV) (Romania); Ecole Polytechnique Fédérale de Lausanne (EPFL) (Switzerland); Middle East Technical University/KOVAN Research Lab (METU) (Turkey); Bilkent University/Department of Chemistry and National Nanotechnology Research Center (BU-CHEM) (Turkey); University Carlos III of Madrid (UC3M) (Spain); Weizmann Institute of Science (WIS) (Israel); Czech Technical University, Czech Institute of Informatics, Robotics and Cybernetic (CTU) (Czech Republic); Vrije Universiteit Brussel (VUB) (Belgium); National Technical University of Athens (NTUA) (Greece); Universitat Politecinca de Catalunya /Institut de Robotica i Informatica Industrial (UPC-IRI) (Spain); Cognitive Systems Research Institute (CSRI) (Greece); Technical University of Kosice, Slovakia, Faculty of Electrical Engineering and Informatics, Department of Cybernetics and Artificial Intelligence, Centre for Intelligent technologies (TUK) (Slovakia); University of Plymouth (UPL) (United Kingdom); University of Twente (UTW) (The Netherlands); Consorzio Nazionale delle Ricerche/ Istituto di Studi sui Sistemi Intelligenti per l'Automazione (CNR-ISSIA) (Italy).
Duración, desde: 01/03/2017 hasta: 29/02/2020
Cuantía de la subvención: 0 Euros

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós, Alberto Jardón Huete

Periodo de membresía: desde: 01/03/2017 hasta: 29/02/2020

---

7. Título del proyecto: **BADGER: Robot for Autonomous Underground Trenchless Operations, Mapping and Navigation**

Nº Referencia: 2016/00416/003
Entidad financiadora: Comisión Europea (H2020)
Carácter: Internacional.
Entidades participantes: Singularlogic Anonymi Etairia Pliroforiakon Sistimaton Kai Efarmogon Pliroforikis (Grecia); Universidad Carlos III de Madrid (España); University Of Glasgow (Reino Unido); Robotnik Automation, S.L. (España); Ethniko Kentro Erevnas Kai Technologikis Anaptyxis (Grecia); Tracto Technik Gmbh & Co Kg (Alemnia); Ingegneria Dei Sistemi - S.P.A. (Italia).
Duración, desde: 01/01/2017 hasta: 31/03/2020
Cuantía de la subvención: 744.061,25 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2017 hasta: 31/03/2020

---

8. Título del proyecto: **Ayuda para la Preparación del Proyecto Europeo BADGER: Robot for Autonomous Underground Trenchless Operations, Mapping and Navigation**

Nº Referencia: 2016/00416/001
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter: Regional.
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid.
Duración, desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2019
Cuantía de la subvención: 2.600 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2019

---

9. Título del proyecto: **Ayuda para la Cofinanciación del Proyecto Europeo BADGER: Robot for Autonomous Underground Trenchless Operations, Mapping and Navigation**

Nº Referencia: 2016/00416/002
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter: Regional.
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid.
Duración, desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2019
Cuantía de la subvención: 2.880 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2019

---

10. Título del proyecto: **HUMASoft: Diseño y Control de Eslabones Blandos para Robots Humanoides.**

Nº Referencia: DPI2016-75330-P
Entidad financiadora: Ministerio de Economía, Industria y Competitividad
Carácter: Nacional.
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid.
Duración, desde: 31/12/2016 hasta: 30/12/2019
Cuantía de la subvención: 169.400 Euros
Contrato predoctoral: 1
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

Periodo de membresía: desde: 31/12/2016 hasta: 30/12/2019

---

11. Título del proyecto: **STAMS: Long-term STability Assessment and Monitoring of flooded Shafts**

Nº Referencia: RFCS-GA-RFCR-CT-2015-00002
Entidad financiadora: Comunidad Europea (H2020)
Carácter: International
Entidades participantes: INERIS (F), GIG (PL), DMT (D), HUNOSA (E), KWSA (PL), ARMINES (F), SRK (UK), UC3M (E), UK Coal Authority (UK), University of Exeter (UK)
Duración, desde: 01/07/2015 hasta: 30/06/2018
Cuantía de la subvención: 261.860 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/07/2015 hasta: 30/06/2018

---

12. Título del proyecto: **MOnarCH – Multi-Robot Cognitive Systems Operating in Hospitals.**

Nº Referencia: FP7-ICT-2011-9-601033
Entidad financiadora: Comunidad Europea (7 Programa Marco)
Carácter: International
Entidades participantes: University Carlos III of Madrid (Spain), Association for the Development of Instituto Superior Técnico (IST) (Portugal), Portuguese Oncological Institute of Lisbon (Portugal), IDMind (Portugal), Selftech (Portugal), YDreams (Portugal), University of Amsterdam (Holanda), Oerebro Universitet (Suecia), École Polytechnique Fédérale de Lausanne (Suiza)
Duración, desde: 01/02/2013 hasta: 31/01/2016
Cuantía de la subvención: 532.391 Euros
Investigador principal: Miguel Ángel Salichs

Periodo de membresía: desde: 01/02/2013 hasta: 31/01/2016

---

13. Título del proyecto: **ROBO-SPECT: ROBotic System with Intelligent Vision and Control for Tunnel Structural INSPECTion and Evaluation.**

Nº Referencia: FP7-ICT-2013-10-611145
Entidad financiadora: Comunidad Europea (7 Programa Marco)
Carácter: International
Entidades participantes: University Carlos III of Madrid (UC3M), Institute of Communications and Computer Systems (ICCS), CASSIDIAN (CAS), VSH Hagerbach Test Gallery Ltd. (VSH), Egnatia Motorway S.A. (EOAE), Institute of Microelectronics and Microsystems, National Research Council of Italy (CNR), RISA Sicherheitsanalysen GmbH (RISA), Techniche e Consulenze Nell' Ingegneria Civile S.p.A - Consulting Engineers S.p.A (TECNIC), D. Bairaktaris & Associates Structural Design Office Ltd. (DBA), Ecole des Ponts ParisTech (ENPC), ROBOTNIK (ROB)
Duración, desde: 01/10/2013 hasta: 30/09/2016
Cuantía de la subvención: 405.330 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/10/2013 hasta: 30/09/2016

---

14. Título del proyecto: **RoboHealth-A: Desarrollo de Robots de Asistencia de Pacientes para Mejorar su Calidad de Vida.**

Nº Referencia: DPI2013-47944-C4-1-R
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad
Carácter: Nacional. Proyecto Coordinado.
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, LAMBECOM - Hospital de Alcorcón, Universidad Rey Juan Carlos, Universidad Politécnica de Madrid, IMDEA-MATERIALES
Duración, desde: 01/01/2014 hasta: 31/12/2017
Cuantía de la subvención: 135.520 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós y Luis Moreno

Periodo de membresía: desde: 01/01/2014 hasta: 31/12/2016

---

15. Título del proyecto: **RoboCity2030-III-CM. Robótica aplicada a la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos (Fase III)**

Nº Referencia: S2013/MIT-2748
Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidades Carlos III de Madrid, Politécnica de Madrid, Rey Juan Carlos, de Alcalá, UNED y Consejo Superior de Investigaciones Científicas
Duración, desde: 01/10/2014 hasta: 30/09/2016
Cuantía de la subvención: 304.982 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós
Número de investigadores participantes: 40

Periodo de membresía: desde: 01/10/2014 hasta: 30/09/2016

---

16. Título del proyecto: **RobotCHEF: Robot Cooking Competition for Practical Intelligence Testing With Technical Benchmarking – Advancing Systematic Research Methods and Public Awareness.**

Nº Referencia: 2013/00346/001
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014
Cuantía de la subvención: 1.500 Euros
Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

---

17. Título del proyecto: **BEFIT: Behavioural nEuroscience of Food and Imaging Techniques.**

Nº Referencia: 2013/00347/001
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014
Cuantía de la subvención: 500 Euros
Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

---

18. Título del proyecto: **COGITaTE: COntingecy Guided Information Theoretic Approach to Emergence of Autonomous Behaviours.**

Nº Referencia: 2013/00348/001
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014
Cuantía de la subvención: 1.500 Euros
Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

---

19. Título del proyecto: **SPIDER: Sensory-Motor Predictive Informational Developmental Embodied Relationships.**

Nº Referencia: 2013/00349/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014
Cuantía de la subvención: 1.500 Euros
Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

---

20. Título del proyecto: **EEGrasp: Emergent Embodied Grasping.**

Nº Referencia: 2013/00350/001
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014
Cuantía de la subvención: 1.500 Euros
Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

---

21. Título del proyecto: **ROBO-SPECT: ROBotic System with Intelligent Vision and Control for Tunner Structural INSPECTion and Evaluation.**

Nº Referencia: 2013/00339/001
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2015
Cuantía de la subvención: 2.850 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2015

---

22. Título del proyecto: **ROBOFASHION: Use Case of ROBOtics in FASHION Related Industries.**

Nº Referencia: 2013/00336/001
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014
Cuantía de la subvención: 500 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

---

23. Título del proyecto: **Asistente Robótico Cognitivo para Personas con Necesidades Especiales (ARCADIA).**

Nº Referencia: DPI2010-21047-C02-01
Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/01/2011 hasta: 31/12/2014
Cuantía de la subvención: 278.300 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2011 hasta: 31/12/2014

---

24. Título del proyecto: **Implementación de un Sistema de Toma de Decisión en la Plataforma Robótica Maggie (INSTOR).**

Nº Referencia: CCG10-UC3M/DPI-5605
Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración: desde: 01/01/2011 hasta: 29/02/2012
Cuantía de la subvención: 14.800 Euros
Investigador principal: María de los Ángeles Malfaz Vázquez

Periodo de membresía: desde: 01/01/2011 hasta: 29/02/2012

---

25. Título del proyecto: **AUREA: Augmenting Personal Capabilities Through a Human-centered Portable Robotic System with Advanced Learning Skills.**

Nº Referencia: PPI-2011-28 (2011/00299/001)
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, Karlsruher Institut fuer Technologie (Alemania), Fondazione Istituto Italiano Di Tecnologia (Italia), King's College London (Inglaterra), Instituto Superior Tecnico (Portugal), Heron Robots SRL (Italia), Empresa Municipal de la Vivienda y Suelo de Madrid S.A. (España)
Duración, desde: 08/06/2011 hasta: 07/06/2012
Cuantía de la subvención: 2.500 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 08/06/2011 hasta: 07/06/2012

---

26. Título del proyecto: **AUREA: Augmenting Personal Capabilities Through a Human-centered Portable Robotic System with Advanced Learning Skills.**

Nº Referencia: 2009/00864/001
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, Karlsruher Institut fuer Technologie (Alemania), Fondazione Istituto Italiano Di Tecnologia (Italia), King's College London (Inglaterra), Instituto Superior Tecnico (Portugal), Heron Robots SRL (Italia), Empresa Municipal de la Vivienda y Suelo de Madrid S.A. (España)
Duración, desde: 26/11/2010 hasta: 31/12/2011
Cuantía de la subvención: 2.500 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 08/06/2011 hasta: 07/06/2012

---

27. Título del proyecto: **AUREA: Augmenting Personal Capabilities Through a Human-centered Portable Robotic System with Advanced Learning Skills.**

Nº Referencia: DPI2010-11859-E
Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, Karlsruher Institut fuer Technologie (Alemania), Fondazione Istituto Italiano Di Tecnologia (Italia), King's College London (Inglaterra), Instituto Superior Tecnico (Portugal), Heron Robots SRL (Italia), Empresa Municipal de la Vivienda y Suelo de Madrid S.A. (España)
Duración, desde: 21/07/2011 hasta: 20/07/2012
Cuantía de la subvención: 5.000 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 21/07/2011 hasta: 20/07/2012

---

28. Título del proyecto: **APTITUDE: Advanced Robotic Systems Integration in Intelligent Home and Hospital Environments to Improve the Independence of the Elderly in DLAs.**

Nº Referencia: PPI-2011-30
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, Universidad Carlos III de Madrid, King's College London (Inglaterra), Ceske Vysoke Uceni Technicke V Praze (República Checa), ASL 2 Savonese (Italia), Servicio Madrileno De Salud (España), Heron Robots SRL (Italia), Focal Meditech BV (Noruega)
Duración, desde: 08/06/2011 hasta: 31/07/2012
Cuantía de la subvención: 2.500 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 08/06/2011 hasta: 31/07/2012

---

29. Título del proyecto: **CORWEL: Collaborative Reconfigurable Robotic System for Domestic Welfare.**

Nº Referencia: 2013/00335/001
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014
Cuantía de la subvención: 1.500 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 09/06/2013 hasta: 19/06/2014

---

30. Título del proyecto: **CORWEL: Cognitive Robots Living with the Elderly.**

Nº Referencia: PPI-2011-29 (2011/00300/001)
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 08/06/2011 hasta: 07/06/2012
Cuantía de la subvención: 750 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 08/06/2011 hasta: 07/06/2012

---

31. Título del proyecto: **TRANSIT: Underground Civil Engineering Structures: Advanced Inspection, Monitoring, Maintenance and Retrofit Technologies.**

Nº Referencia: PPI-2011-31 (2011/00304/001)
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, National Technical University of Athens (Grecia), University of Cambridge (Inglaterra) y otros.
Duración, desde: 08/06/2011 hasta: 31/07/2012
Cuantía de la subvención: 375 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 08/06/2011 hasta: 31/07/2012

---

32. Título del proyecto: **Robots de Servicios para la Mejora de la Calidad de Vida de los Ciudadanos en Áreas Metropolitanas (Fase II): ROBOCITY2030 - II**

Nº Referencia: S2009/DPI-1559
Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidades Carlos III de Madrid, Politécnica de Madrid, Rey Juan Carlos, de Alcalá, UNED y Consejo Superior de Investigaciones Científicas
Duración, desde: 01/01/2010 hasta: 31/05/2014
Cuantía de la subvención: 302.758 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós
Número de investigadores participantes: 40

Periodo de membresía: desde: 01/01/2010 hasta: 31/05/2014

---

33. Título del proyecto: **Cooperación Activa de Robots Humanoides y Humanos en Entornos Colaborativos de Trabajo (CARHU).**

Nº Referencia: DPI2007/60311
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/10/2007 hasta: 31/12/2010
Cuantía de la subvención: 358.160 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós
Número de investigadores participantes: 19

Periodo de membresía: desde: 01/10/2007 hasta: 31/12/2010

---

34. Título del proyecto: **MAINFRAME.**

Nº Referencia: DPI2009-07604-E
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 02/11/2009 hasta: 01/11/2010
Cuantía de la subvención: 1.000 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 02/11/2009 hasta: 01/11/2010

---

35. Título del proyecto: **MAINFRAME.**

Nº Referencia: PPI-2009-A-18
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 02/11/2009 hasta: 01/11/2010

Cuantía de la subvención: 1.250 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 02/11/2009 hasta: 01/11/2010

---

36. Título del proyecto: **I3CON: Industrialised, Integrated, Intelligent Construction.**

Nº Referencia: NMP2-CT-2006-026771
Entidad financiadora: Comisión Europea (6 Programa Marco)
Carácter (regional/nacional/internacional): Internacional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, DRAGADOS (E) y otros.
Duración, desde: 01/10/2006 hasta: 30/09/2010
Cuantía de la subvención: 354.774 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/10/2006 hasta: 30/09/2010

---

37. Título del proyecto: **Ayuda Complementaria Cofinanciación MEC - I3CON.**

Nº Referencia: DPI2007-29023-E
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, DRAGADOS (E) y otros.
Duración, desde: 01/10/2006 hasta: 08/04/2010
Cuantía de la subvención: 35.400 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/10/2006 hasta: 08/04/2010

---

38. Título del proyecto: **Implementación de la Estructura Software de Habilidades para Robots Personales.**

Nº Referencia: CCG08-UC3M/DPI-4511
Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid
Duración: desde: 01/01/2009 hasta: 28/02/2010
Cuantía de la subvención: 16.800 Euros
Investigador principal: Ramón Barber

Periodo de membresía: desde: 01/01/2009 hasta: 28/02/2010

---

39. Título del proyecto: **ROBOT@CWE – Advanced Robotic Systems in Future Collaborative Working Environments.**

Nº Referencia: FP6-IST-2006-034002
Entidad financiadora: Comunidad Europea (6 Programa Marco, Proyecto STREP)
Carácter (regional/nacional/internacional): Internacional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, CNRS (F), AIST (Japón), HP (I), EPFL (CH), TUM (D), DRAGADOS (E)
Duración, desde: 01/11/2006 hasta: 31/10/2009
Cuantía de la subvención: 193.566 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/11/2006 hasta: 31/10/2009

---

40. Título del proyecto: **ROBOT@CWE – Ayuda Complementaria Cofinanciación MEC.**

Nº Referencia: DPI2007-29011-E
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, CNRS (F), AIST (Japón), HP (I), EPFL (CH), TUM (D), DRAGADOS (E)
Duración, desde: 01/11/2006 hasta: 15/12/2009
Cuantía de la subvención: 14.800 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/11/2006 hasta: 15/12/2009

---

41. Título del proyecto: **Ayuda Complementaria del Proyecto ROBOT@CWE – Advanced Robotic Systems in Future Collaborative Working Environments.**

Nº Referencia: PAUE-2007-A2-06
Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, CNRS (F), AIST (Japón), HP (I), EPFL (CH), TUM (D), DRAGADOS (E)
Duración, desde: 01/11/2006 hasta: 16/12/2009
Cuantía de la subvención: 5.000 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/11/2006 hasta: 16/12/2009

---

42. Título del proyecto: **Robots de Servicios para la Mejora de la Calidad de Vida de los Ciudadanos en Áreas Metropolitanas (Fase I): ROBOCITY2030**

Nº Referencia: s-0505/DPI-0176
Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidades Carlos III de Madrid, Politécnica de Madrid, Rey Juan Carlos, de Alcalá, UNED y Consejo Superior de Investigaciones Científicas
Duración, desde: 01/01/2006 hasta: 31/12/2009
Cuantía de la subvención: 302.594 Euros
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2006 hasta: 31/12/2009

---

43. Título del proyecto: **Monitorización y Control de Vibraciones en Estructuras Móviles Flexibles. Extensión a Situaciones de impacto.**

Nº Referencia: DPI2006-13834
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional
Entidades participantes: Universidad Castilla-La Mancha
Duración, desde: 01/10/2006 hasta: 30/9/2009
Cuantía de la subvención: 254.221 Euros
Investigador principal: Vicente Feliu Batlle

Periodo de membresía: desde: 01/10/2006 hasta: 30/9/2009

---

44. Título del proyecto: **MATHEMATICA**

Nº Referencia: CSD2006-32
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional
Programa: CONSOLIDER
Entidades participantes: 283 grupos de investigación
Duración, desde: 2006 hasta: 2011
Investigador principal: Enrique Zuazua Iriondo
Cuantía de la subvención: 7.500.000 Euros

Periodo de membresía: desde: 2006 hasta: 2011

---

45. Título del proyecto: **Control Fraccionario de Procesos Industriales**

Nº Referencia: 2PR02A024
Entidad financiadora: Junta de Extremadura
Carácter (regional/nacional/internacional): Regional
Duración, desde: 01/11/2002 hasta: 31/10/2006
Cuantía de la subvención: 32.486 Euros
Investigador principal: Blas Manuel Vinagre Jara

Periodo de membresía: desde: 01/11/2002 hasta: 31/10/2006

PUBLICACIONES

(CLAVE: L = libro completo, CL = capítulo de libro, A = artículo, R = "review", E = editor,
S = Documento Científico-Técnico restringido.)

Autores (p.o. de firma): V. Gonzalez, C. A. Monje, S. Garrido, L. Moreno, and C. Balaguer
Título: Coverage Mission for UAVs using Differential Evolution and Fast Marching Square Methods

Ref. ☒ revista: IEEE Aerospace and Electronic Systems Magazine ☐ Libro:
Clave: A Volumen: Número: Páginas, inicial: final:
Fecha: Aceptado para publicación en 2020
Editorial: IEEE Xplore
JCR (año 2018): 2.113 (Posición 6/31, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 0885-8985 (printed version); 1557-959X (online version)
DOI:

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, Santiago Martínez de la Casa
Título: Modelling and Control of Humanoid Robots

Ref. ☒ revista: International Journal of Humanoid Robotics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: Número: Páginas, inicial: final:
Fecha: Aceptado para publicación en 2020
Editorial: World Scientific Publishing Company
JCR (año 2018): 1.286 (Posición 21/26, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 0219-8436 (printed version); 1793-6942 (online version)
DOI:

Autores (p.o. de firma): Jorge Muñoz, Concepción A. Monje, Santiago Martínez de la Casa, Carlos Balaguer
Título: Joint position control based on Fractional order PD and PI controllers for the arm of the humanoid robot TEO

Ref. ☒ revista: International Journal of Humanoid Robotics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: Número: Páginas, inicial: final:
Fecha: Aceptado para publicación en 2020
Editorial: World Scientific Publishing Company
JCR (año 2018): 1.286 (Posición 21/26, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 0219-8436 (printed version); 1793-6942 (online version)
DOI:

Autores (p.o. de firma): Santiago Martínez de la Casa, Juan Miguel García, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer
Título: Development of applications for humanoid robots using multiple platforms, tools, and cloud data sharing

Ref. ☒ revista: International Journal of Humanoid Robotics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: Número: Páginas, inicial: final:
Fecha: Aceptado para publicación en 2020
Editorial: World Scientific Publishing Company
JCR (año 2018): 1.286 (Posición 21/26, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 0219-8436 (printed version); 1793-6942 (online version)
DOI:

Autores (p.o. de firma): Carlos Balaguer, Cecilia Laschi, Concepción A. Monje
Título: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, Madrid, Spain

Ref. ☒ revista: IEEE Robotics & Automation Magazine ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 26 Número: 2 Páginas, inicial: 111 final: 113
Fecha: 2019
Editorial: IEEE Robotics and Automation Society
JCR (año 2018): 4.250 (Posición 15/62, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 1070-9932 (printed version); 1558-223X (online version)
DOI: https://doi.org/10.1109/MRA.2019.2910364

Autores (p.o. de firma): Vahab Haji Haji, Afef Fekih, Concepción Alicia Monje, Ramin Fakhri Asfestani
Título: H2, H∞, H2/H∞, and μ-synthesis controllers for the speed and temperature control of a real gas turbine unit in a combined cycle power plant

Ref. ☒ revista: Energy Science and Engineering ☐ Libro:
Clave: A Volumen: Número: 7 Páginas, inicial: 2205 final: 2222
Fecha: 2019
Editorial: Wiley
JCR (año 2018): 2.893 (Posición 53/103, Cuartil Q3 (Tercil T2).
ISSN: 2050-0505 (printed version); 2050-0505 (online version)
DOI: https://doi.org/10.1002/ese3.425

Autores (p.o. firma): Concepción A. Monje, Bastian Dutschmann, Christian Ott, and Carlos Balaguer
Título: Control of a Soft Robotic System using Fractional Order Control

Ref. ☐ revista ☒ Libro: Major Reference Book: Handbook of Fractional Calculus with Applications
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 321 final: 338
Fecha: 2019
Editorial: De Gruyter
ISBN: 978-3-11-057174-5

DOI: https://www.degruyter.com/view/product/497034

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, Santiago Martínez, Paolo Pierro, Carlos Balaguer
Título: Whole-Body Balance Control of a Humanoid Robot in Real Time Based on ZMP Stability Regions Approach

Ref. ☒ revista: Cybernetics and Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 49 Número: 7-8 Páginas, inicial: 521 final: 537
Fecha: 2018
Editorial: Taylor & Francis
JCR (año 2018): 1.681 (Posición 12/23, Cuartil Q3) (Tercil T2).
ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version)
DOI: https://doi.org/10.1080/01969722.2018.1552858

Autores (p.o. de firma): V. Haji Haji, Concepción A. Monje
Título: Fractional-Order PID Control of a MIMO Distillation Column Process Using Improved Bat Algorithm

Ref. ☒ revista: Soft Computing ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 23 Número: 18 Páginas, inicial: 8887 final: 8906
Fecha: 2018
Editorial: Springer
JCR (año 2018): 2.784 (Posición 53/134, Cuartil Q2) (Tercil T2).
ISSN: 1432-7643 (printed version); 1433-7479 (online version)
DOI: https://doi.org/10.1007/s00500-018-3488-z

Autores (p.o. de firma): Emmanuel A. González, Aleksei Tepljakov, Concepción A. Monje, and Ivo Petráš
Título: Retrofitting Fractional-Order Dynamics to an Existing Feedback Control System: From Classical Proportional-Integral (PI) Control to Fractional-Order Proportional-Derivative (FOPD) Control

Ref. ☒ revista: International Research Journal on Innovative Engineering, Science and Technology (IRJIEST) ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 3 Número: 1 Páginas, inicial: 31 final: 36
Fecha: 2017
Editorial:
JCR: NA
ISSN: 2449-464X
DOI:

Autores (p.o. de firma): V. Haji Haji, Concepción A. Monje
Título: Fractional-Order PID Control of a Chopper-Fed DC Motor Drive Using a Novel Firefly Algorithm with Dynamic Control Mechanism

Ref. ☒ revista: Soft Computing ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 22 Número: 18 Páginas, inicial: 6135 final: 6146
Fecha: 2017 (online) / 2018 (printed)
Editorial: Springer
JCR (año 2017): 2.367 (Posición 45/132, Cuartil Q2) (Tercil T2).
ISSN: 1432-7643 (printed version); 1433-7479 (online version)
DOI: https://doi.org/10.1007/s00500-017-2677-5

Autores (p.o. de firma): V. González, C. A. Monje, L. Moreno, and C. Balaguer
Título: UAVs Mission Planning with Flight Level Constraint Using Fast Marching Square Method

Ref. ☒ revista: Robotics and Autonomous Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 94 Número: Páginas, inicial: 162 final: 171
Fecha: 2017
Editorial: Elsevier
JCR (año 2017): 2.638 (Posición 21/61, Cuartil Q2) (Tercil T2).
ISSN: 0921-8890 (printed version); 1872-793X (online version)
DOI: http://dx.doi.org/10.1016/j.robot.2017.04.021

Autores (p.o. de firma): V. Haji Haji, Concepción A. Monje
Título: Fractional Order Fuzzy-PID Control of a Combined Cycle Power Plant Using Particle Swarm Optimization Algorithm with an Improved Dynamic Parameters Selection

Ref. ☒ revista: Applied Soft Computing ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 58 Número: Páginas, inicial: 256 final: 264
Fecha: 2017
Editorial: Elsevier
JCR (año 2017): 3.907 (Posición 17/132, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 1568-4946 (printed version)
DOI: https://doi.org/10.1016/j.asoc.2017.04.033

Autores (p.o. de firma): V. González, C. A. Monje, L. Moreno, and C. Balaguer
Título: UAVs Mission Planning with Imposition of Flight Level through Fast Marching Square

Ref. ☒ revista: Cybernetics and Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 48 Número: 2 Páginas, inicial: 102 final: 113
Fecha: 2017
Editorial: Taylor and Francis
JCR (año 2016): 1.434 (Posición 12/22, Cuartil Q3) (Tercil T3).
ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version)
DOI: http://dx.doi.org/10.1080/01969722.2016.1263521

Autores (p.o. de firma): Daniel Hernández García, Concepción A. Monje and Carlos Balaguer

Título: A Use Case of an Adaptive Cognitive Architecture for the Operation of Humanoid Robots in Real Environments

Ref. ☒ revista: International Journal of Advanced Robotic Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 14 Número: 1 Páginas, inicial: 1 final: 15
Fecha: 2016
Editorial: Sage
JCR (año 2016): 0.987 (Posición 18/26, Cuartil Q3) (Tercil T3).
ISSN: 1729-8806 (printed version); 1729-8814 (online version)
DOI: http://journals.sagepub.com/doi/abs/10.1177/1729881416678133

Autores (p.o. de firma): M. González-Fierro, C. A. Monje, and C. Balaguer
Título: Fractional Control of a Humanoid Robot Reduced Model with Model Disturbances

Ref. ☒ revista: Cybernetics and Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 47 Número: 6 Páginas, inicial: 445 final: 459
Fecha: 2016
Editorial: Taylor and Francis
JCR (año 2016): 1.434 (Posición 12/22, Cuartil Q3) (Tercil T3).
ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version)
DOI: 10.1080/01969722.2016.1187031

Autores (p.o. de firma): Daniel H. García, Concepción A. Monje and Carlos Balaguer
Título: Task Oriented Control of a Humanoid Robot through the Implementation of a Cognitive Architecture

Ref. ☒ revista: Journal of Intelligent and Robotic Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 85 Número: 1 Páginas, inicial: 3 Final: 25
Fecha: 2016
Editorial: Springer
JCR (año 2016): 1.512 (Posición 17/26, Cuartil Q3) (Tercil T2).
ISSN: 0921-0296 (printed version); 1573-0409 (online version)
DOI: 10.1007/s10846-016-0383-7

Autores (p.o. de firma): Aleksei Tepljakov, Emmanuel A.González, Eduard Petlenkov, Juri Belikov, Concepción A. Monje and IvoPetráš
Título: Incorporation of Fractional-Order Dynamics into an Existing PI/PID DC Motor Control Loop

Ref. ☒ revista: ISA Transactions ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 60 Número: Páginas, inicial: 262 final: 273
Fecha: 2016
Editorial: Elsevier
JCR (año 2016): 3.394 (Posición 11/60, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 0019-0578
DOI: http://dx.doi.org/10.1016/j.isatra.2015.11.012

Autores (p.o. de firma): Fernando Martín, Concepción A. Monje, Luis Moreno and Carlos Balaguer
Título: DE-based Tuning of $PI^{\lambda}D^{\mu}$ Controllers

Ref. ☒ revista: ISA Transactions ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 59 Número: Páginas, inicial: 398 final: 407
Fecha: 2015
Editorial: Elsevier
JCR (año 2015): 2.6 (Posición 9/59, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 0019-0578
DOI: http://dx.doi.org/10.1016/j.isatra.2015.10.002

Autores (p.o. de firma): Daniel H. García, Concepción A. Monje and Carlos Balaguer
Título: Adaptation of Robot Skills Models to New Task Constraints

Ref. ☒ revista: International Journal of Humanoid Robotics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 12 Número: 3 Páginas, inicial: 1550024-1 final: 1550024-16
Fecha: 2015
Editorial: World Scientific Publishing Company
JCR (año 2015): 0.547 (Posición 21/25, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 0219-8436 (printed version); 1793-6942 (online version)
DOI: 10.1142/S0219843615500243

Autores (p.o. de firma): Carlos Balaguer, Tamin Asfour, Giorgio Metta, Kazuhito Yokoi and Concepción A. Monje
Título: Guest Editorial: Special Issue on "2014 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots" Humans and Humanoids Face to Face

Ref. ☒ revista: International Journal of Humanoid Robotics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 12 Número: 2 Páginas, inicial: 1502001-1 final: 1502001-4
Fecha: 2015
Editorial: World Scientific Publishing Company
JCR (año 2015): 0.547 (Posición 21/25, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 0219-8436 (printed version); 1793-6942 (online version)
DOI: 10.1142/S0219843615020016

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje and Carlos Balaguer
Título: 2014 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots

Ref. ☒ revista: IEEE Robotics & Automation Magazine ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 22 Número: 2 Páginas, inicial: 102 final: 103
Fecha: 2015
Editorial: IEEE Robotics and Automation Society
JCR (año 2015): 1.822 (Posición 8/25, Cuartil Q2) (Tercil T1).
ISSN: 1070-9932

DOI: 10.1109/MRA.2014.2381433

Autores (p.o. de firma): Paolo Pierro, Concepción Alicia Monje, Nicolas Mansard, Philippe Soueres, Carlos Balaguer
Título: Open Solution for Humanoid Attitude Estimation through Sensory Integration and Extended Kalman Filtering

Ref. ☒ revista: Automatika - Journal for Control, Measurement, Electronics, Computing and Communications ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 56 Número: 1 Páginas, inicial: 9 final: 20
Fecha: 2015
Editorial: KoREMA
JCR (año 2015): 0.311 (Posición 56/59, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 0005-1144 (printed version); 1848-3380 (online version)
DOI: 10.7305/automatika.2015.04.593

Autores (p.o. de firma): Jorge Brea, Concepción A. Monje, Ángel García-Olaya, Carlos Balaguer
Título: A Study for the Application of Automated Planning to Mobile Assistive Robots

Ref. ☒ revista: Cybernetics and Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 45 Número: 6 Páginas, inicial: 512 final: 529
Fecha: 2014
Editorial: Taylor and Francis
JCR (año 2014): 0.840 (Posición 17/24, Cuartil Q3) (Tercil T2).
ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version)
DOI: 10.1080/01969722.2014.945310

Autores (p.o. de firma): Emmanuel A. González, Lubomir Dorcak, Concepción A. Monje, Juraj Valsa, Felicito S. Caluyo, Ivo Petras
Título: Conceptual Design of a Selectable Fractional-Order Differentiator for Industrial Applications

Ref. ☒ revista: Fractional Calculus and Applied Analysis ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 17 Número: 3 Páginas, inicial: 697 final: 716
Fecha: 2014
Editorial: Springer/De Gruyter
JCR (año 2014): 2.245 (Posición 14/99, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 1311-0454 (printed version); 1314-2224 (online version)
DOI: 10.2478/s13540-014-0195-z

Autores (p.o. de firma): C. A. Monje, P. Pierro, T. Ramos, M. González-Fierro, and C. Balaguer
Título: Modeling And Simulation of the Humanoid Robot Hoap-3 in the OpenHRP3 Platform

Ref. ☒ revista: Cybernetics and Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 44 Número: 8 Páginas, inicial: 663 final: 680

Fecha: 2013
Editorial: Taylor & Francis
JCR (año 2013): 0.507 (Posición 18/24, Cuartil Q3) (Tercil T2).
ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version)
DOI: 10.1080/01969722.2013.832095

Autores (p.o. de firma): Emmanuel González, Concepción A. Monje, Lubomír Dorcák, Ján Terpák, Ivo Petrás
Título: A Method For Incorporating Fractional-Order Dynamics Through PID Control System Retuning

Ref. ☒ revista: International Journal of Pure and Applied Mathematics IJ-PAM ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 86 Número: 4 Páginas, inicial: 593 final: 605
Fecha: 2013
Editorial: Academic Publications, Ltd
SCOPUS SCImago Journal Rank (SJR) (año 2013): 0.254
ISSN: 1311-8080 (Printed version); 1314-3395 (online version)
DOI: http://dx.doi.org/10.12732/ijpam.v86i4.1

Autores (p.o. de firma): S. Martínez, C. A. Monje, A. Jardón, P. Pierro, C. Balaguer and D. Muñoz
Título: TEO: Full-Size Humanoid Robot Design Powered by a Fuel Cell System

Ref. ☒ revista: Cybernetics and Systems ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 43 Número: 3 Páginas, inicial: 163 final: 180
Fecha: 2012
Editorial: Taylor & Francis
JCR (año 2012): 0.973 (Posición 14/21, Cuartil Q3) (Tercil T2).
ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version)
DOI: 10.1080/01969722.2012.659977

Autores (p.o. de firma): Alberto Jardón, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer
Título: Functional Evaluation of ASIBOT: A New Approach on Portable Robotic System for Disabled People

Ref. ☒ revista: Applied Bionics and Biomechanics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 9 Número: 1 Páginas, inicial: 85 final: 97
Fecha: 2012
Editorial: IOS Press
JCR (año 2012): 0.483 (Posición 19/21, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 1754-2103
DOI: 10.3233/ABB-2011-0045

Autores (p.o. firma): Blas M. Vinagre and Concepción A. Monje
Título: Fractional-order PID Control

Ref. ☐ revista ☒ Libro: PID Control in the Third Millennium: Lessons Learned and New Approaches
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 465 final: 493
Fecha: 2012
Editorial: Springer
ISSN: 1430-9491
ISBN: 978-1-4471-2424-5
DOI: 10.1007/978-1-4471-2425-2

Autores (p.o. de firma): Y. Luo, Y. Q. Chen, Y. Pi, C. A. Monje, B. M. Vinagre
Título: Optimized Fractional Order Conditional Integrator

Ref. ☒ revista: Journal of Process Control ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 21 Número: 6 Páginas, inicial: 960 final: 966
Fecha: 2011
Editorial: Elsevier
JCR (año 2011): 1.696 (Posición 14/58, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 0959-1524
DOI:10.1016/j.jprocont.2011.02.002

Autores (p.o. de firma): C. A. Monje, P. Pierro, C. Balaguer
Título: A New Approach on Human-Robot Collaboration with Humanoid Robot Rh-2

Ref. ☒ revista: Robotica ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 29 Número: 6 Páginas, inicial: 949 final: 957
Fecha: 2011
Editorial: Cambridge University Press
JCR (año 2011): 1.032 (Posición 11/19, Cuartil Q3) (Tercil T2).
ISSN: 0263-5747
DOI: 10.1017/S026357471100018X

Autores (p.o. de firma): A. Jardón, A. Gil, A. Peña, C. Monje, C. Balaguer
Título: Usability Assessment of ASIBOT: A Portable Robot to Aid Patients with Spinal Cord Injury

Ref. ☒ revista: Disability & Rehabilitation: Assistive Technology ☐ Libro:
Clave: A Volumen: Número: Páginas, inicial: 1 final: 11
Fecha: 2010
Editorial: Informa Healthcare
SJR (año 2010): 0.495
RG (Research Gate) Journal Impact (2010): 1.45
ISSN 1748-3107 (printed version); 1748-3115 (online version)
DOI: 10.3109/17483107.2010.528144

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, YangQuan Chen, Blas M. Vinagre, Dingyü Xue, and Vicente Feliu
Título: Fractional-order Systems and Controls. Fundamentals and Applications

Ref. ☐ revista ☒ Libro: Fractional-order Systems and Controls. Fundamentals and Applications

Clave: L Volumen: Páginas, inicial: 1 final: 414
Fecha: 2010
Editorial: Springer
ISSN: 1430-9491
ISBN: 978-1-84996-334-3
DOI 10.1007/978-1-84996-335-0

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, Paolo Pierro, and Carlos Balaguer
Título: Humanoid Robot RH-1 for Collaborative Tasks. A Control Architecture for Human-Robot Cooperation

Ref. ☒ revista: Applied Bionics and Biomechanics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 5 Número: 4 Páginas, inicial: 225 final: 234
Fecha: 2009
Editorial: Taylor & Francis
JCR (año 2012): 0.483 (Posición 19/21, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 1176-2322
DOI: 10.1080/11762320902789863

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, Blas M. Vinagre, Vicente Feliu and YangQuan Chen
Título: Tuning and Auto-tuning of Fractional Order Controllers for Industry Applications

***Premio al Mejor Artículo publicado en la revista Control Engineering Practice en el período 2008-2010.**

Ref. ☒ revista: Control Engineering Practice ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 16 Número: 7 Páginas, inicial: 798 final: 812
Fecha: 2008
Editorial: Elsevier
JCR (año 2008): 1.871 (Posición 17/53, Cuartil Q2) (Tercil T1).
ISSN: 0967-0661
DOI:10.1016/j.conengprac.2007.08.006

Autores (p.o. de firma): C. A. Monje, F. Ramos, V. Feliu and B. M. Vinagre
Título: Tip position Control of a Lightweight Flexible Manipulator using a Fractional Order Controller

Ref. ☒ revista: IET Control Theory and Applications ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 1 Número: 5 Páginas, inicial: 1451 final: 1460
Fecha: 2007

Editorial: Institution of Engineering and Technology (IET)
JCR (año 2007): 1.045 (Posición 23/52, Cuartil Q2) (Tercil T2).
ISSN: 1751-8644
DOI:10.1049/iet-cta:20060477

Autores (p.o. de firma): Blas M. Vinagre, Concepción A. Monje, Antonio J. Calderón and José I. Suárez
Título: Fractional PID Controllers for Industry Application. A Brief Introduction

Ref. ☒ revista: Journal of Vibration and Control ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 13 Número: 9-10 Páginas, inicial: 1419 final: 1429
Fecha: 2007.
Editorial: SAGE Science Press
JCR (año 2007): 0.497 (Posición 58/107, Cuartil Q3) (Tercil T2).
ISSN: 1077-5463
DOI: 10.1177/1077546307077498

Autores (p.o. firma): Vicente Feliu, Blas M. Vinagre and Concepción A. Monje
Título: Fractional Order Control of a Flexible Manipulator

Ref. ☐ revista ☒ Libro: Advances in Fractional Calculus: Theoretical Developments and Applications in Physics and Engineering
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 449 final: 462
Fecha: 2007
Editorial: Springer
ISBN: 978-1-4020-6041-0 (printed version); 978-1-4020-6042-7 (online version)
DOI: 10.1007/978-1-4020-6042-7_31

Autores (p.o. de firma): Blas M. Vinagre y Concepción A. Monje
Título: Introducción al Control Fraccionario

Ref. ☒ revista: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial (RIAI) ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 3 Número: 3 Páginas, inicial: 5 final: 23
Fecha: 2006
Editorial: CEA-IFAC
JCR (año 2009): 0.291 (Posición 55/59, Cuartil Q4) (Tercil T3).
ISSN: 1697-7912
DOI: 10.4995/riai.v3i3.8081

Autores (p.o. de firma): Blas M. Vinagre Jara, Antonio J. Calderón Godoy, José I. Suárez Marcelo y Concepción A. Monje Micharet
Título: Teoría de Control y Cálculo Fraccionario

Ref. ☒ revista: Revista de la Real Academia de las Ciencias Exactas, Físicas y Naturales
☐ Libro:
Clave: A Volumen: 99 Número: 2 Páginas, inicial: 241 final: 258
Fecha: 2005
Editorial: REALIGRAF
JCR: NA
ISSN: 1137-2141

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, Blas M. Vinagre, YangQuan Chen, Vicente Feliu, Patrick Lanusse and Jocelyn Sabatier
Título: Optimal Tunings for Fractional $PI^{\lambda}D^{\mu}$ Controllers

Ref. ☐ revista ☒ Libro: Fractional Differentiation and Its Applications. Part 3: Systems analysis, implementation and simulation, systems identification and control
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 675 final: 686
Fecha: 2005
Editorial (si libro): Ubooks Verlag
ISBN: 3-86608-026-3

Autores (p.o. de firma): Concepción A. Monje, Antonio J. Calderón, Blas M. Vinagre, YangQuan Chen, Vicente Feliu
Título: On Fractional PI^{λ} Controllers: Some Tuning Rules for Robustness to Plant Uncertainties

Ref. ☒ revista: Nonlinear Dynamics ☐ Libro:
Clave: A Volumen: 38 Número: 1-4 Páginas, inicial: 369 final: 381
Fecha: 2004
Editorial: Kluwer Academic Publishers
JCR (año 2004): 0.774 (Posición 24/103, Cuartil Q1) (Tercil T1).
ISSN: 0924-090X
DOI: 10.1007/s11071-004-3767-3

Autores (p.o. de firma): J.I. Suárez, B.M. Vinagre, A.J. Calderón, C.A. Monje and Y.Q. Chen
Título: Using Fractional Calculus for lateral and Longitudinal Control of Autonomous Vehicles

Ref. ☐ revista : ☒ Libro: Computer Aided System Theory – EUROCAST 2003
Clave: CL Volumen: LNCS,2809 Páginas, inicial: 337 final: 348
Fecha: 2003
Editorial (si libro): Springer Verlag
ISSN: 0302-9743
ISBN: 978-3-540-20221-9 (printed version); 978-3-540-45210-2 (online version)
DOI: 10.1007/978-3-540-45210-2_31

PARTICIPACIÓN EN CONTRATOS DE I+D DE ESPECIAL RELEVANCIA CON EMPRESAS Y/O ADMINISTRACIONES

1. Título del contrato/proyecto**: Diseño y Fabricación de Piezas mediante Impresora 3D**

Nº Referencia: 2018/00608/001
Empresa/Administración financiadora: Fundación Española de Ciencia y Tecnología (FECYT)
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Fundación Española de Ciencia y Tecnología (FECYT), Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 04/11/18 hasta: 03/12/2018
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Santiago Martínez de la Casa Díaz
PRECIO TOTAL PROYECTO: 300 EUROS

---

2. Título del contrato/proyecto**: Diseño, desarrollo y validación en entorno real de un sistema automatizado para inspección, limpieza y mantenimiento de las palas de aerogeneradores marinos**

Nº Referencia: 2018/00475/001
Empresa/Administración financiadora: Arquimea Ingeniería, S.L.U.
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Arquimea Ingeniería, S.L.U., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 26/09/18 hasta: 25/12/2019
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Juan Carlos González Víctores
PRECIO TOTAL PROYECTO: 87.514,70 EUROS

---

3. Título del contrato/proyecto**: Asesoramiento técnico de la Universidad Carlos III de Madrid para la exposición "Nosotros, Robots", organizada por la Fundación Telefónica**

Nº Referencia: 2018/00477/001
Empresa/Administración financiadora: Fundación Telefónica
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Fundación Telefónica, Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/07/2018 hasta: 03/02/2019
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Santiago Martínez de la Casa Díaz
PRECIO TOTAL PROYECTO: 4.800 EUROS

---

4. Título del contrato/proyecto**: Premio Mujer y Tecnología 2018: Implementación de eslabones robóticos blandos**

Nº Referencia: 2018/00236/001
Empresa/Administración financiadora: Fundación Orange
Carácter (regional/nacional/internacional): Competitivo
Entidades participantes: Fundación Orange, Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/05/2018 hasta: 30/04/2020
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 4.000 EUROS

---

5. Título del contrato/proyecto**: Administración y Evaluación de las Pruebas Feast de Eurocontrol para Candidatos a Controlador Aéreo de la Empresa SAERCO**

Nº Referencia: 2017/00289/001
Empresa/Administración financiadora: SAERCO
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: SAERCO S.L., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/05/2017 hasta: 30/04/2019
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet
PRECIO TOTAL PROYECTO: 12.000 EUROS

---

6. Título del contrato/proyecto**: Asesoramiento Técnico para Programas Formativos de la Empresa Teras Aviación**

Nº Referencia: 2016/00458/001
Empresa/Administración financiadora: Teras Aviación, S.L.
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Teras Aviación, S.L., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/09/2016 hasta: 31/08/2018
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet
PRECIO TOTAL PROYECTO: 12.000 EUROS

---

7. Título del contrato/proyecto**: Control de un Eje de Locomoción de un Vehículo Rover para Exploración en Marte**

Nº Referencia: 2016/00315/001
Empresa/Administración financiadora: Thales Alenia Space España, S.A.
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Thales Alenia Space España, S.A., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 22/06/2016 hasta: 30/12/2016
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet , María de los Ángeles Malfaz Vázquez
PRECIO TOTAL PROYECTO: 6.188 EUROS

---

8. Título del contrato/proyecto**: Análisis y Especificaciones de la Actividad Aérea Vinculada a UAVs**

Nº Referencia: 2016/00343/001
Empresa/Administración financiadora: Ommeron Aeronáutica, S.L.
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Ommeron Aeronáutica, S.L., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/06/2016 hasta: 30/11/2016
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet
PRECIO TOTAL PROYECTO: 3.150 EUROS

9. Título del contrato/proyecto**: Especificación Técnica para Desarrollo de Programa Formativo de Mecatrónica. Nº pedido A9750659G**

Nº Referencia: 2016/00329/001
Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 29/04/2016 hasta: 29/07/2016
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet , Santiago Martínez de la Casa Díaz
PRECIO TOTAL PROYECTO: 15.000 EUROS

---

10. Título del contrato/proyecto**: Especificación Técnica de un Curso de Conocimientos Básicos de Programación de MHCN**

Nº Referencia: 2016/00191/001
Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 29/04/2016 hasta: 29/07/2016
Investigador principal: María Dolores Blanco Rojas, María de los Ángeles Malfaz Vázquez
PRECIO TOTAL PROYECTO: 9.412 EUROS

---

11. Título del contrato/proyecto**: Especificación Técnica Curso Robótica Avanzada para Ingenieros de Proceso y Soporte a Taller, Robotics Training 2016**

Nº Referencia: 2016/00331/001
Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 18/04/2016 hasta: 29/07/2016
Investigador principal: Alberto Jardón Huete, Juan Carlos González Víctores
PRECIO TOTAL PROYECTO: 9.485 EUROS

---

12. Título del contrato/proyecto**: Identificación y Mitigación de Riesgos en las Cabinas Automatizadas de un Avión**

Nº Referencia: 2016/00194/001
Empresa/Administración financiadora: Ommeron Aeronáutica, S.L.
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Ommeron Aeronáutica, S.L., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/02/2016 hasta: 30/04/2016
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet
PRECIO TOTAL PROYECTO: 2.460 EUROS

13. Título del contrato/proyecto: **Análisis y Actuación de los Sistemas de Seguridad en caso de Accidentes de Aviación**

Nº Referencia: 2016/00168/001
Empresa/Administración financiadora: Teras Aviación, S.L.
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Teras Aviación, S.L., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 01/01/2016 hasta: 30/06/2016
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet
PRECIO TOTAL PROYECTO: 1.318 EUROS

---

14. Título del contrato/proyecto: **Especificación Técnica de Subcontratación del Desarrollo del Programa Formativo Curso Básico de Control Numérico para Operarios.**

Nº Referencia: 2016/00043/001
Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 14/01/2016 hasta: 13/03/2016
Investigador principal: Alberto Jardón Huete, María Dolores Blanco Rojas
PRECIO TOTAL PROYECTO: 7.000 EUROS

---

15. Título del contrato/proyecto: **Especificación Técnica para Desarrollo de Programa Formativo para Programación y Control de Robots**

Nº Referencia: 2014/00587/001
Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 28/11/2014 hasta: 27/01/2015
Investigador principal: Alberto Jardón Huete
PRECIO TOTAL PROYECTO: 11.388 EUROS

---

16. Título del contrato/proyecto: **Herramienta de Apoyo a la Evaluación de Habilidades del Controlador de Tráfico Aéreo.**

Nº Referencia: 2014/00093/001
Empresa/Administración financiadora: FerroNats Air Traffic Services S.A.
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: FerroNats Air Traffic Services S.A., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 02/01/2014 hasta: 01/01/2015
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet
PRECIO TOTAL PROYECTO: 11.852 EUROS

17. Título del contrato/proyecto: **Adaptation of the 3D Scenario of the Aerodrome of Alicante for FerroNATS ATC Requirements.**

Nº Referencia: 2013/00495/001
Empresa/Administración financiadora: FerroNats Air Traffic Services S.A.
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: FerroNats Air Traffic Services S.A., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 13/12/2013 hasta: 02/04/2014
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet
PRECIO TOTAL PROYECTO: 23.100 EUROS

---

18. Título del contrato/proyecto**: Acuerdo Marco para la Provisión de Asistencia Técnica a la Universidad Carlos III como Proveedor de Formación de Navegación Aérea.**

Nº Referencia: 2013/0002944-20AM13PA-CE
Empresa/Administración financiadora: Ommeron Aeronautica, S.L., Universidad Carlos III de Madrid
Carácter (regional/nacional/internacional): Licitación de la Universidad Carlos III de Madrid
Entidades participantes: Ommeron Aeronautica, S.L., Universidad Carlos III de Madrid
Duración, desde: 17/09/2013 hasta: 16/09/2015
Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós
PRECIO TOTAL PROYECTO: 1.000.000 EUROS

---

19. Título del contrato/proyecto**: Cátedra Peugeot para fomento de la investigación en el Área de Ingeniería de Sistemas y Automática.**

Empresa/Administración financiadora: Peugeot-Citröen Automóviles España S.A.
Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional. Cátedra.
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, PSA Peugeot-Citröen
Duración desde: 16/02/1998 hasta: 31/12/2014
Investigador principal: Miguel Ángel Salichs Sánchez-Caballero, Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós
PRECIO TOTAL PROYECTO: 641.881 EUROS

---

20. Título del contrato/proyecto: **Desarrollo de Sistemas Integrados de Construcción.**

Nº Referencia: 2009/00607/001
Empresa/Administración financiadora: DRAGADOS, S.A
Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, DRAGADOS S.A.
Duración desde: 01/07/2009 hasta: 30/01/2010
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós
PRECIO TOTAL PROYECTO: 10.000 EUROS

---

21. Título del contrato/proyecto: **Proyecto de Investigación y Desarrollo de Nuevas Tecnologías en Métodos Mecánicos de Excavación, Tuneladoras, Sistemas de Guiado y Simulador de Operaciones.**

Nº Referencia: 2006/04044/001
Empresa/Administración financiadora: DRAGADOS, S.A
Carácter (regional/nacional/internacional): Proyecto PROFIT
Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, DRAGADOS S.A.
Duración desde: 01/01/2006 hasta: 26/11/2008
Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós
PRECIO TOTAL PROYECTO: 310.000 EUROS

ACTIVIDADES DE TRASFERENCIA DE TECNOLOGÍA

Indicar la actividad realizada, la dedicación temporal y modo de participación, el ámbito territorial, la vigencia y presupuesto, y cualquier contribución relevante en: Resultados de actividades de transferencia de tecnología, introducción de mejoras de productos en el mercado o en procesos en marcha, Participación en la generación de empresas spin-off basadas en innovaciones tecnológicas, Desarrollo de competencias / habilidades tecnológicas, Puesta en marcha de nuevas técnicas o procedimientos, mantenimiento de grandes instalaciones, o equipamientos complejos, Realización de servicios tecnológicos: homologación, calibración, análisis u otros.

PATENTES Y MODELOS DE UTILIDAD

INVENTORES/AS (p.o. de firma):
TÍTULO:

Nº DE SOLICITUD: *PAÍS DE PRIORIDAD:* *FECHA DE PRIORIDAD:*

ENTIDAD TITULAR:
PAÍSES A LOS QUE SE HA EXTENDIDO:
EMPRESA/S QUE LA ESTA/N EXPLOTANDO:

ESTANCIAS EN CENTROS DE INVESTIGACIÓN

CLAVE: D = doctorado, P = postdoctoral, I = invitado, C = contratado, O = otras (especificar).

Centro: BioRobotics Institute - Scuola Superiore Sant'Anna
Localidad: Pisa País: Italia

Fecha: 5 de Octubre 2019 – 24 de Enero 2020

Duración: 3 meses, 19 días
Tema: Aplicación de Controladores Fraccionarios al Control de Robots Blandos
Clave: P

Centro: Institut für Robotik und Mechatronik - DLR (National Aeronautics and Space Research Centre of the Federal Republic of Germany)
Localidad: Munich País: Alemania

Fecha: 1 de Junio 2015 – 31 de Agosto 2015
Duración: 3 meses
Tema: Aplicación de Controladores Fraccionarios al Control de Robots Humanoides Blandos
Clave: P

Centro: Universidad Carlos III de Madrid, Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática
Localidad: Madrid País: España

Fecha: 1 de Septiembre 2006 – 31 de Octubre 2006
Duración: 2 meses
Tema: Aplicación de Controladores Fraccionarios al Control de Plataformas Robóticas
Clave: P, I

Centro: Center for Self-Organizing Intelligent Systems (CSOIS), Universidad Estatal de Utah, EEUU
Localidad: Logan, Utah País: EEUU

Fecha: 1 de Julio 2005 – 30 de Septiembre 2005
Duración: 3 meses
Tema: Autosintonía de Controladores Fraccionarios (Auto-Tuning of Fractional Order PID Controllers)
Clave: I, D

Centro: Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Castilla-La Mancha
Localidad: Ciudad Real País: España

Fecha: 1 de Abril 2005 – 1 de Junio 2005
Duración: 2 meses
Tema: Control Fraccionario de un Brazo de Robot Flexible
Clave: D

Centro: Laboratoire d'Automatique et Productique de la Universidad de Burdeos I, Equipo CRONE
Localidad: Burdeos País: Francia

Fecha: 1 de Julio 2004 – 30 de Septiembre 2004
Duración: 3 meses

Tema: Compensadores de Orden No Entero
Clave: D

Centro: Laboratoire d'Automatique et Productique de la Universidad de Burdeos I, Equipo CRONE
Localidad: Burdeos País: Francia

Fecha: 1 de Julio 2003 – 30 de Septiembre 2003
Duración: 3 meses
Tema: Diseño de Controladores PID Fraccionarios
Clave: D

CONGRESOS

Autores: Lisbeth Mena, Luis Nagua, Jorge Muñoz, Concepción A. Monje and Carlos Balaguer
Título: New approach on soft link design and control
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Robótica e Inteligencia Artificial: Retos y Nuevas Oportunidades, RoboCity2030
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:
ISBN:

Lugar de celebración: ETSII-UPM, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
Fecha: 10 de Diciembre de 2019

Autores: Lisbeth Mena, Concepción A. Monje, Luis Nagua, Jorge Muñoz, Carlos Balaguer
Título: Sensorización de un sistema de eslabón blando actuando como cuello robótico
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2019
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 98-102
ISBN: 978-84-09-12133-5

Lugar de celebración: Alicante, España
Fecha: 13-14 Junio 2019

Autores: Jorge Muñoz, Concepción A. Monje, Fernando Martín, Carlos Balaguer
Título: A Novel Robust Method for the Elbow of the Humanoid Robot TEO based on a Fractional Order PD Controller
Tipo de participación: Oral
Congreso: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS'2018
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 6378-6383
ISBN: 978-1-5386-8094-0

Lugar de celebración: Madrid, España

Fecha: 01-05 Octubre 2018

Autores: Luis Nagua, Jorge Muñoz, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer
Título: A First Approach to a Proposal of a Soft Robotic Link Acting as a Neck
Tipo de participación: Póster
Congreso: XXXIX Jornadas de Automática
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 522-529
ISBN: 978-84-09-04460-3

Lugar de celebración: Badajoz, España
Fecha: 05-07 Septiembre 2018

Autores: Luis Nagua, Concepción A. Monje, Jorge Muñoz, Carlos Balaguer
Título: Design and performance validation of a cable-driven soft robotic neck
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2018
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-6
ISBN: 978-84-09-02877-1

Lugar de celebración: Valladolid, España
Fecha: 14-15 Junio 2018

Autores: Sin autor, sólo asistencia
Título: Sin título, sólo asistencia
Tipo de participación: asistencia
Congreso: XXXVIII Jornadas de Automática

Lugar de celebración: Gijón, España
Fecha: 6-8 Septiembre 2017

Autores: Sin autor, sólo asistencia
Título: Workshop: Rethinking Robotics for the Robot Companion of the Future: the RoboCom++ Fet-Flagship Proof of Concept Project
Tipo de participación: asistencia
Congreso: 26th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, ROMAN'18

Lugar de celebración: Lisboa, Portugal
Fecha: 28 Agosto 2017

Autores: B. Deutschmann, C. Ott, C. A. Monje, C. Balaguer
Título: Robust Motion Control of a Soft Robotic System Using Fractional Order Control
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 26th International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, RAAD 2017: Advances in Service and Industrial Robotics, Springer, Cham.
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 147-155
ISBN: 978-3-319-61275-1 (printed version); 978-3-319-61276-8 (online version)
DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-61276-8_17

Lugar de celebración: Turín,Italia
Fecha: 21-23 Junio 2017

Autores: C. A. Monje, C. Balaguer
Título: RoboCom++: Rethinking Robotics for the Robot Companion of the Future
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2017
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-5
ISBN: 978-84-697-3742-2

Lugar de celebración: Valencia, España
Fecha: 8-9 Junio 2017

Autores: C. A. Monje, C. Balaguer
Título: HUMASoft: Diseño y Control de Eslabones Blandos para Robots Humanoides
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2017
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-6
ISBN: 978-84-697-3742-2

Lugar de celebración: Valencia, España
Fecha: 8-9 Junio 2017

Autores: C. A. Monje, C. Balaguer, B. Deutschmann, C. Ott
Título: Fractional Order Control of a Soft Robotic System
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Advances in Cooperative Robotics - 19th International Conference on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines, CLAWAR 2016
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 771-779
ISBN: 978-981-3149-12-0

Lugar de celebración: Londres, Reino Unido
Fecha: 12-14 Septiembre 2016

Autores: L. González-Juárez, C. A. Monje, S. Castaño, A. Contreras
Título: Fractional Order Control Applied to Distributed Energy Resources in Smart Grids
Tipo de participación: Poster

Congreso: 3rd Mexican Workshop in Fractional Calculus
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-6
ISBN: NA

Lugar de celebración: Zacatecas, México
Fecha: 11-16 Septiembre 2016

Autores: Verónica González, Concepción A. Monje, Luis Moreno, Carlos Balaguer
Título: Planificación de Trayectorias para UAVs con Fast Marching Square Adaptadas a Requerimientos de Vuelo
Tipo de participación: Poster
Congreso: XXXVII Jornadas de Automática
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 856-862
ISBN: 978-84-617-4298-1

Lugar de celebración: Madrid, España
Fecha: 07-09 Septiembre 2016

Autores: Verónica González, Concepción A. Monje, Luis Moreno, Carlos Balaguer
Título: Fast Marching Square Method for UAVs Mission Planning with consideration of Dubins Model Constraints
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 20th IFAC Symposium on Automatic Control in Aerospace (ACA'16)
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Volumen: 49 Número: 17 Páginas: 164-169
ISSN: 2405-8963

Lugar de celebración: Sherbrooke, Quebec, Canadá
Fecha: 21-25 Agosto 2016

Autores: Sin autor, sólo asistencia
Título: Sin título, sólo asistencia
Tipo de participación:
Congreso: Soft Robotics Week 2016: Trends, Applications and Challenges of Soft Robots

Lugar de celebración: Livorno, Italia
Fecha: 25-30 Abril 2016

Autores: Verónica González, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer
Título: Planificación de Trayectorias con Vehículos Aéreos No Tripulados en un Entorno Aeroportuario
Tipo de participación: Poster
Congreso: XXXVI Jornadas de Automática
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 459-465
ISBN: 978-84-15914-12-9

Lugar de celebración: Bilbao, España
Fecha: 02-04 Septiembre 2015

Autores: Daniel Hernández, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer
Título: Generation and Adaptation of Robot Skills Models
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 14th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots (Humanoids'14)
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 173-178
ISBN: 978-1-4799-7173-2/14

Lugar de celebración: Madrid, España
Fecha: 18-20 Noviembre 2014

Autores: Verónica González, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer
Título: Planificación de Misiones de Vehículos Aéreos No Tripulados con Fast Marching en un Entorno 3D
Tipo de participación: Poster
Congreso: XXXV Jornadas de Automática
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 19-25
ISBN: 978-84-697-0589-6

Lugar de celebración: Valencia, España
Fecha: 03-05 Septiembre 2014

Autores: Daniel Hernández, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer
Título: Knowledge Base Representation for Humanoid Robot Skills
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 19th IFAC World Congress
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 3042-3047
ISBN: 978-3-902823-62-5
ISSN: 1474-6670

Lugar de celebración: Cape Town, Sudáfrica
Fecha: 24-29 Agosto 2014

Autores: Daniel Hernández, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer
Título: Generation of New Robot Skills from Learned Skills
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 19th IFAC World Congress
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 3030-3035
ISBN: 978-3-902823-62-5
ISSN: 1474-6670

Lugar de celebración: Cape Town, Sudáfrica

Fecha: 24-29 Agosto 2014

Autores: Daniel Hernández, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer
Título: Framework for Learning and Adaptation of Robot Skills to Task Constraints
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Robot 2013: First Iberian Robotics Conference, Advances in Intelligent Systems and Computing
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 557-572
ISBN: 978-3-319-03412-6
ISSN: 2194-5357
DOI: 10.1007/978-3-319-03413-3_41

Lugar de celebración: Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
Fecha: 28-29 Noviembre 2013

Autores: M. González Fierro, C. A. Monje, C. Balaguer
Título: Robust Control of a Reduced Humanoid Robot Model using Genetic Algorithms and Fractional Calculus
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Mathematical Methods in Engineering International Conference, MME2013
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 183-194
ISBN: Unavaibale

Lugar de celebración: Porto, Portugal
Fecha: 22-26 Julio de 2013

Autores: D. Hernández, C. A. Monje, C. Balaguer
Título: Cognitive Model Framework for Learning and Adaptation of Robot Skills to Task Constraints
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 12º Workshop Robots Personales y Asistenciales, RoboCity2030
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 47-66
ISBN: 978-84-695-8175-9

Lugar de celebración: ETSI Informática, UNED, Madrid, España
Fecha: 4 de Julio de 2013

Autores: M. González Fierro, C. A. Monje, V. González, C. Balaguer
Título: Evolutionary Fractional Order Control of a Humanoid Robot Modeled as a Triple Inverted Pendulum
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 11º Workshop Robots Personales y Asistenciales, RoboCity2030
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 245-264
ISBN: 978-84-695-7212-2

Lugar de celebración: Universidad Carlos III de Madrid, España
Fecha: 14 de Marzo de 2013

Autores: Paolo Pierro, Nicolas Mansard, Philippe Souères, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer
Título: Attitude Estimation for Humanoid Robots using Sensorial Integration and Extended Kalman Filtering
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: IEEE Intelligent Vehicles Conference, IV'12 Workshop on Perception in Robotics (10th RoboCity2030 Workshop)
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-6
ISBN: 978-84-695-3472-4

Lugar de celebración: Universidad de Alcalá de Henares, Madrid, España
Fecha: 3 de Junio 2012

Autores: R. Crespo, R. Barber, C. A. Monje, M. Malfaz
Título: An Approach on Remote Laboratories Using Matlab Web Server and Easy Java Simulations
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 6th International Technology, Education and Development Conference, INTED'12
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 6408-6417
ISBN: 978-84-615-5563-5

Lugar de celebración: Valencia, España
Fecha: 5-7 Marzo 2012

Autores: C.A. Monje, P. Pierro, T. Ramos, M. González-Fierro, C. Balaguer.
Título: Modelling of the humanoid robot HOAP-3 in the OpenHRP3 simulation platform
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: III Workshop de Robótica: Robótica Experimental, Robot'11
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-8
ISBN: S/N

Lugar de celebración: Sevilla, España
Fecha: 28-29 Noviembre 2011

Autores: Concepción A. Monje, Santiago Martínez, Alberto Jardón, Paolo Pierro, Carlos Balaguer and Delia Muñoz
Título: Full-Size Humanoid Robot TEO: Design Attending Mechanical Robustness and Energy Consumption
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Humanoids 2011
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 325-330
ISBN: 978-1-61284-866-2

Lugar de celebración: Bled, Slovenia
Fecha: 26-28 Octubre 2011

Autores: C. Balaguer, A. Jardón, C.A. Monje, F. Bonsignorio, M.F. Stoelen, S. Martínez and J. González
Título: SULTAN: Simultaneous User Learning and Task Execution
Tipo de participación: Workshop on New and Emerging Technologies in Assistive Robotics
Congreso: 2011 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS'2011
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 6-8
ISBN: 978-1-61284-454-1

Lugar de celebración: San Francisco, USA
Fecha: 25-30 Septiembre 2011

Autores: Mario Arbulú, Carlos Balaguer, Concha Monje, Santiago Martínez and Alberto Jardón
Título: Aiming for Multibody Dynamics on Stable Humanoid Motion with Special Euclidean Groups
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 2010 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS'2010
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 691-697
ISBN: 978-1-4244-6676-4

Lugar de celebración: Taipei, Taiwan, China
Fecha: 18-22 Octubre 2010

Autores: Ying Luo, YangQuan Chen, Youguo Pi, Concepción A. Monje, and Blas M. Vinagre
Título: Optimized Fractional Order Conditional Integrator
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 2010 American Control Conference, ACC'2010
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 6686-6691
ISBN: 978-1-4244-7427-1

Lugar de celebración: Baltimore, Maryland, USA
Fecha: 30 Junio-02 Julio 2010

Autores: Martin F. Stoelen, Alberto Jardón, Fabio Bonsignorio, Juan G. Victores, Concha Monje and Carlos Balaguer
Título: Towards an Enabling Multimodal Interface for an Assistive Robot
Tipo de participación: Poster
Congreso: International Conference on Robotics and Automation, ICRA2010
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:
ISBN: 978-1-4244-5040-4

Lugar de celebración: Anchorage, Alaska
Fecha: 3-8 Mayo 2010

Autores: Concepción A. Monje, Mario Arbulú, Carlos Balaguer
Título: Robot Humanoide RH-2
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: II Workshop de Robótica, Robot'09
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-7
ISBN: S/N

Lugar de celebración: Barcelona, España
Fecha: 23-24 Noviembre 2009

Autores: Paolo Pierro, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer
Título: The Virtual Joints COM Approach for Whole-Body RH-1 Motion
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 18th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication, RO-MAN 2009
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 285-290
ISBN: 978-1-4244-5081-7
ISSN: 1944-9445

Lugar de celebración: Toyama, Japan
Fecha: 27 Septiembre-02 Octubre 2009

Autores: Concepción A. Monje, Blas M. Vinagre, Guillermo E. Santamaría, and Inés Tejado
Título: Auto-tuning of Fractional Order PIλDμ Controllers using a PLC
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 14th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation, ETFA'09
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-7
ISBN: 978-1-4244-2728-4

Lugar de celebración: Mallorca, España
Fecha: 22-26 Septiembre 2009

Autores: Concepción A. Monje, Paolo Pierro, Tamara Ramos, Carlos Balaguer
Título: Simulación de la Plataforma Robótica Hoap-3 en el Simulador OpenHrp3
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 6º Workshop Robots Personales y Asistenciales, RoboCity2030
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 35-44
ISBN: 978-84-692-5987-0

Lugar de celebración: Madrid, España
Fecha: 29 de Septiembre 2009

Autores: Concepción A. Monje, Paolo Pierro, and Carlos Balaguer
Título: Performing Collaborative Tasks with the Humanoid Robot RH-1. A Novel Control Architecture
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 12th International Conference on Climbing and Walking Robots, CLAWAR 2009
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 74-81
ISBN: 978-981-4291-26-2

Lugar de celebración: Istambul, Turkey
Fecha: 09-11 Septiembre 2009

Autores: Guillermo E. Santamaría, Inés Tejado, Blas M. Vinagre, and Concepción A. Monje
Título: Fully Automated Tuning and Implementation of Fractional PID Controllers
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: ASME 2009 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference, DETC2009/MSNDC
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-9
ISBN: 978-0-7918-3856-3

Lugar de celebración: San Diego, USA
Fecha: 30 Agosto-02 Septiembre 2009

Autores: Concepción A. Monje, Paolo Pierro, and Carlos Balaguer
Título: Pose Control of the Humanoid Robot RH-1 for Mobile Manipulation
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 14th International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2009
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 26-31
ISBN: 978-1-4244-4855-5

Lugar de celebración: Munich, Germany
Fecha: 22-26 Junio 2009

Autores: Paolo Pierro, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer
Título: Modelling and Control of the Humanoid Robot RH-1 for Collaborative Tasks
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Humanoids 2008
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 125-131
ISBN: 978-1-4244-2822-9

Lugar de celebración: Daejeon, Korea
Fecha: 01-03 Diciembre 2008

Autores: Concepción A. Monje Micharet, Eduardo Liceaga-Castro, Mario R. Arbulu, Dimitry Kaynov, Pavel Staraverov, Paolo Pierro, Carlos Pérez, Luís Pabón, Carlos Balaguer
Título: Control de la Caminata del Robot Humanoide RH-1

Tipo de participación: Poster
Congreso: XXIX Jornadas de Automática.
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:
ISBN: 978-84-691-6833-7

Lugar de celebración: Tarragona, España
Fecha: 03-05 Septiembre 2008

Autores: Concepción A. Monje, Eduardo Liceaga-Castro, and Jesús Liceaga-Castro
Título: Fractional Order Control of an Unmanned Aerial Vehicle (UAV)
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 17th IFAC World Congress, 2008
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 15285-15290
ISBN: 978-3-902661-00-5

Lugar de celebración: Seoul, Korea
Fecha: 06-11 Julio 2008

Autores: C. A. Monje, E. Liceaga-Castro, M. Arbulu, D. Kaynov, P. Staroverov, P. Pierro, C. Pérez, L. Pabón, C. Balaguer
Título: Modelado y Control del Robot Humanoide RH-1 Mediante el Modelo del Péndulo Invertido Simple
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 4º Workshop Robots Personales y Asistenciales, RoboCity2030
Publicación: Actas del Workshop (Proceedings) Páginas: 193-202
ISBN: 978-84-691-3824-3

Lugar de celebración: Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid
Fecha: 29 de Mayo 2008

Autores: P. Pierro, M. Arbulu, D. Kaynov, C. A. Monje, L. Pabón, C. Pérez, P. Staroverov, C. Balaguer
Título: Arquitectura de Control para la Colaboración Hombre-Humanoide
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 4º Workshop Robots Personales y Asistenciales, RooboCity2030
Publicación: Actas del Workshop (Proceedings) Páginas: 183-191
ISBN: 978-84-691-3824-3

Lugar de celebración: Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid
Fecha: 29 de Mayo 2008

Autores: M. Arbulu, D. Kaynov, P. Staroverov, C. A. Monje, P. Pierro, C. Pérez, L. Pabón, C. Balaguer
Título: Robot Humanoide RH-1 Como Asistente Personal
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 4º Workshop Robots Personales y Asistenciales, RoboCity2030

Publicación: Actas del Workshop (Proceedings) Páginas: 227-236
ISBN: 978-84-691-3824-3

Lugar de celebración: Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid
Fecha: 29 de Mayo 2008

Autores: Concepción A. Monje, Blas M. Vinagre, Antonio J. Calderón, José I. Suárez and Inés Tejado
Título: Some Experiences in Linear and Nonlinear Fractional Order Control
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Symposium on Applied Fraccional Calculus, SAFC'07
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:
ISBN:
Lugar de celebración: Badajoz, Extremadura, España
Fecha: 15-17 Octubre 2007

Autores: Blas M. Vinagre, Concepción A. Monje and Inés Tejado
Título: Reset and Fractional Integrators in Control Applications
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: ICCC 2007. 8th International Carpathian Control Conference
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 754-757
ISBN: 978-80-8073-805-1

Lugar de celebración: High Tatras, Slovak Republic
Fecha: 24-27 Mayo 2007

Autores: Joaquín Cervera, Alfonso Baños, Concepción A. Monje and Blas M. Vinagre
Título: Tuning of Fractional PID Controllers by Using QFT
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: IEEE IECON'06. The 32nd Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 5402-5407
ISBN: 1-4244-0136-4

Lugar de celebración: Paris, Francia
Fecha: Noviembre 2006

Autores: Blas M. Vinagre and Concepción A. Monje
Título: Fractional Order Control. A Critical Review
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: CONTROLO 2006. 7th Portuguese Conference on Automatic Control
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:
ISBN: 978-972-97025-2-5

Lugar de celebración: Lisboa, Portugal

Fecha: Septiembre 2006

Autores: Concepción A. Monje, Blas M. Vinagre, Vicente Feliu and YangQuan Chen
Título: On Auto-Tuning of Fraccional Order PIλDμ Controllers
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: FDA'06. Second IFAC Workshop on Fractional Differentiation and Its Application
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 95-100
Páginas: 95-100
ISBN: 972-8688-42-3 / 978-972-8688-42-4

Lugar de celebración: Porto, Portugal
Fecha: Julio 2006

Autores: YangQuan Chen, Huifang Dou, Blas M. Vinagre and Concha A. Monje
Título: A Robust Tuning Method for Fractional Order PI Controllers
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: FDA'06. Second IFAC Workshop on Fractional Differentiation and Its Application
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 83-88
Páginas: 83-88
ISBN: 972-8688-42-3 / 978-972-8688-42-4

Lugar de celebración: Porto, Portugal
Fecha: Julio 2006

Autores: V. Feliu, B. M. Vinagre, C. A. Monje
Título: Fractional control of a single-link flexible manipulator
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: ASME 2005 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-10
ISBN: 0-7918-3766-1

Lugar de celebración: Long Beach, California, EE.UU
Fecha: Septiembre 2005

Autores: Concepción A. Monje Micharet
Título: Auto-tuning of Fractional PIλDμ Controllers
Tipo de participación: Conferencia por invitación
Congreso: IEEE Control Systems Society. San Diego Section. "Fractional Order Dynamic Systems and Controls – Introduction, Interpretation and Application "

Lugar de celebración: San Diego, California, EE.UU
Fecha: Septiembre 2005

Autores: Concepción A. Monje Micharet
Título: Design Methods for Fractional PIλDμ Controllers
Tipo de participación: Conferencia por invitación
Congreso: Research Lecture

Lugar de celebración: Center for Self-Organizing and Intelligent System (CSOIS), Utah, EE.UU
Fecha: Septiembre 2005

Autores: Concepción A. Monje Micharet, Blas M. Vinagre Jara, Vicente Feliu Batlle
Título: Autosintonía de compensadores atraso – adelanto de orden no entero
Tipo de participación: Poster
Congreso: XXVI Jornadas de Automática.
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 419-426
ISBN: 84-689-0730-8

Lugar de celebración: Alicante, España
Fecha: Septiembre 2005

Autores: C. A. Monje, B. M. Vinagre, A. J. Calderón, V. Feliu, Y. Q. Chen
Título: Auto-tuning of fractional lead-lag compensators
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 16th IFAC World Congress
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:
ISBN: 0-08-045108-X

Lugar de celebración: Praga, Rep. Checa
Fecha: Julio 2005

Autores: Concepción A. Monje, Antonio J. Calderón, Blas M. Vinagre, Vicente Feliu
Título: The Fractional Order Lead Compensator
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 2nd IEEE International Conference on Computational Cybernetics (ICCC'04)
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 347-352
ISBN: 3-902463-02-3

Lugar de celebración: Viena, Austria
Fecha: Agosto-Sept. 2004

Autores: A. J. Calderón, C. A. Monje, B. M. Vinagre, V. Feliu
Título: Implantación de controladores de orden fraccionario mediante autómatas programables
Tipo de participación: Poster
Congreso: XXV Jornadas de Automática.
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:

ISBN: 84-688-7460-4

Lugar de celebración: Ciudad Real, España
Fecha: Septiembre 2004

Autores: C. A. Monje, B. M. Vinagre, Y. Q. Chen, V. Feliu, P. Lanusse, J. Sabatier
Título: Proposals for fractional PIλDμ tuning
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 1st IFAC Congress on Fractional Differentiation and its Applications, FDA'04
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 156-161

Lugar de celebración: Bordeaux, Francia
Fecha: Julio 2004

Autores: B. M. Vinagre, C. A. Monje, A. J. Calderón, Y. Q. Chen, V. Feliu
Título: The fractional integrator as a reference function
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 1st IFAC Congress on Fractional Differentiation and its Applications, FDA'04
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 150-155

Lugar de celebración: Bordeaux, Francia
Fecha: Julio 2004

Autores: E. Pereira, C. A. Monje, B. M. Vinagre, F. Gordillo
Título: MATLAB toolbox for the analysis of fractional order systems with hard nonlinearities
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: 1st IFAC Congress on Fractional Differentiation and its Applications, FDA'04
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 214-219

Lugar de celebración: Bordeaux, Francia
Fecha: Julio 2004

Autores: Sebastián Rojas Rodríguez, María Teresa Miranda García-Cuevas, Irene Montero Puertas, Isabel Romero Moreno, Concha Monje Micharet
Título: Aplicación Informática para el Cálculo Dinámico de las Propiedades del Agua-Vapor
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: XI Congreso Universitario de Innovación Educativa en las Enseñanzas Técnicas
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:
ISBN: 84-688-2216-7

Lugar de celebración: Vilanova i la Geltrú, España
Fecha: Junio 2003

Autores: B. M. Vinagre, A. J. Calderón, J. I. Suárez and C. A. Monje
Título: Using Fractional Calculus for Lateral and Longitudinal Control of Autonomous Vehicles
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: EUROCAST
Publicación: Libro de resúmenes (Book of Abstracts) Páginas: 294-295
ISBN: 84-688-0820-2

Lugar de celebración: Las Palmas de Gran Canaria, España
Fecha: Febrero 2003

Autores: B. M. Vinagre, C. A. Monje, A. J. Calderón
Título: Fractional Order Systems and Fractional Order Control Actions
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: IEEE CDC02 TW#2: Fractional Calculus Applications in Automatic Control and Robotics
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-23
ISBN: 0-7803-7516-5 / 0-7803-7517-3
ISSN: 0191-2216

Lugar de celebración: Las Vegas, EE.UU
Fecha: Diciembre 2002

Autores: Y. Q. Chen, I. Petras, B. M. Vinagre and C. A. Monje
Título: Fractional Calculus: Selected References
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: IEEE CDC02 TW#2: Fractional Calculus Applications in Automatic Control and Robotics
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 259-280
ISBN: 0-7803-7516-5 / 0-7803-7517-3
ISSN: 0191-2216

Lugar de celebración: Las Vegas, EE.UU
Fecha: Diciembre 2002

Autores: C. A. Monje, A. J. Calderón, B. M. Vinagre and V. Feliu
Título: PI vs. Fractional DI Control: First Results
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Portuguese Conference on Automatic Control (CONTROLO 2002)
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 359-364
ISBN: 972-789-072-5

Lugar de celebración: Aveiro, Portugal
Fecha: Septiembre 2002

Autores: A. J. Calderón, C. A. Monje and B. M. Vinagre

Título: Fractional Order Control of a Power Electronic Buck Converter
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: Portuguese Conference on Automatic Control (CONTROLO 2002)
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 365-370
ISBN: 972-789-072-5

Lugar de celebración: Aveiro, Portugal
Fecha: Septiembre 2002

Autores: C. A. Monje, F. Morgado, J. C. Prieto y F. Nieto.
Título: Módulo de Prácticas de Señales y Sistemas utilizando Matlab y Simulink
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: I Jornadas de Matlab en Extremadura.
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 26-30

Lugar de celebración: Badajoz, España
Fecha: Febrero 2000

Autores: A. J. Calderón, M. Calderón, C. A. Monje y M. Regalado.
Título: Simulación de las Instalaciones de una Vivienda para su Automatización mediante un PLC
Tipo de participación: Comunicación/Ponencia
Congreso: VII Congreso Universitario de Innovación Educativa en las Enseñanzas Técnicas.
Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 747-756
ISBN: 84-931043-1-0

Lugar de celebración: Huelva, España
Fecha: Septiembre 1999

TESIS DOCTORALES DIRIGIDAS

TÍTULO: Diseño de eslabones blandos, escalables y robustos para plataformas robóticas

DOCTORANDO/A: Lisbeth Karina Mena López
UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior
AÑO: En desarrollo

CALIFICACIÓN: Pendiente

TÍTULO: Diseño y Control de Eslabones Blandos para Robots Humanoides

DOCTORANDO/A: Luis Fernando Nagua Cuenca
UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior
AÑO: En desarrollo

CALIFICACIÓN: Pendiente

TÍTULO: Nueva Estrategia De Control A Bajo Nivel Para Robots Humanoides

DOCTORANDO/A: Jorge Muñoz Yáñez-Barnuevo
UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior
AÑO: En desarrollo
CALIFICACIÓN: Pendiente

TÍTULO: Unmanned Aerial Vehicle Mission Planning Based on Fast Marching Square Planner and Differential Evolution

DOCTORANDO/A: Verónica González Pérez
UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior
AÑO: 26 de septiembre de 2018
CALIFICACIÓN: Sobresaliente Cum Laude

TÍTULO: Robot Skills Adaptation of Learned Models with Task Contraints

DOCTORANDO/A: Daniel Hernández García
UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior
AÑO: 27 de Octubre de 2014
CALIFICACIÓN: Sobresaliente Cum Laude

TÍTULO: Stabilizer Architecture for Humanoid Robots Collaborating With Humans.

DOCTORANDO/A: Paolo Piero
UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior
AÑO: 20 de Junio de 2012
CALIFICACIÓN: Sobresaliente Cum Laude

INVESTIGADORES DE REFERENCIA

APELLIDOS, NOMBRE: Laschi, Cecilia

RELACIÓN PROFESIONAL CON EL SOLICITANTE: Colaborador
(Profesor-tutor, Director de investigación, Empleador-jefe, Colaborador, Otros)

DURACIÓN DE LA RELACIÓN (indicar fechas): 2017 - Actualidad

ORGANISMO AL QUE PERTENECE EN LA ACTUALIDAD: BioRobotics Institute, Scuola Superiore Sant'Anna, Pisa, Italy.

CARGO: Directora de Soft Robotics Area
TELÉFONO: +39 050-883486 CORREO ELECTRÓNICO: cecilia.laschi@santannapisa.it

---

APELLIDOS, NOMBRE: Ott, Christian

RELACIÓN PROFESIONAL CON EL SOLICITANTE: Colaborador
(Profesor-tutor, Director de investigación, Empleador-jefe, Colaborador, Otros)

DURACIÓN DE LA RELACIÓN (indicar fechas): 2015 - Actualidad

ORGANISMO AL QUE PERTENECE EN LA ACTUALIDAD: Institut für Robotik und Mechatronik - National Aeronautics and Space Research Centre of the Federal Republic of Germany (DLR), Munich, Germany.

CARGO: Director de Departamento
TELÉFONO: +49 (0)815328-3464 CORREO ELECTRÓNICO: Christian.Ott@dlr.de

---

APELLIDOS, NOMBRE: Chen, YangQuan

RELACIÓN PROFESIONAL CON EL SOLICITANTE: Colaborador
(Profesor-tutor, Director de investigación, Empleador-jefe, Colaborador, Otros)

DURACIÓN DE LA RELACIÓN (indicar fechas): 2003 - Actualidad

ORGANISMO AL QUE PERTENECE EN LA ACTUALIDAD: UCMERCED - University of California, Merced. Mechatronics, Embedded Systems and Automation Laboratory (MESA Lab), Merced, California, USA.

CARGO: Director del laboratorio
TELÉFONO: 209-2284398 CORREO ELECTRÓNICO: ychen53@ucmerced.edu

---

APELLIDOS, NOMBRE: Lanusse, Patrick

RELACIÓN PROFESIONAL CON EL SOLICITANTE: Colaborador
(Profesor-tutor, Director de investigación, Empleador-jefe, Colaborador, Otros)

DURACIÓN DE LA RELACIÓN (indicar fechas): 2003 - Actualidad

ORGANISMO AL QUE PERTENECE EN LA ACTUALIDAD: Integration from Materials to Systems Laboratory, UMR 5218 CNRS / IPB / Université de Bordeaux, Automatic Control Group, CRONE Team, Bordeaux, France.

CARGO: Profesor titular
TELÉFONO: +33 (0)5 4000 8341 CORREO ELECTRÓNICO: Patrick.Lanusse@ims-bordeaux.fr

EXPERIENCIA EN ORGANIZACIÓN DE ACTIVIDADES DE I+D

Organización de congresos, seminarios, jornadas, etc., científicos-tecnológicos

---

Título: IEEE Control Systems Magazine. Special Issue on Control of Soft Robots

Tipo de actividad: Guest Editor Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2020.

Título: International Journal of Frontiers in Robotics and AI. Research Topic on Advances in Modelling and Control of Soft Robots

Tipo de actividad: Guest Editor Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2020.

Título: 2019 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2019), Macau, China.

Tipo de actividad: Senior Editor Ámbito: Internacional

Fecha: 04-08 Noviembre de 2019

Título: IROS 2019 Workshop on Advances in Soft Robots Control, Macau, China.

Tipo de actividad: Worshop organizer / Workshop Chair Ámbito: Internacional

Fecha: 4 Noviembre de 2019

Título: International Journal of Humanoid Robotics (IJHR). Special Issue on Modelling and Control of Humanoid Robots (IROS 2018).

Tipo de actividad: Guest Editor Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2019.

Título: International Journal of Advanced Robotic Systems (IJARS). Special Collection on Control Approaches for Soft Robotic Systems.

Tipo de actividad: Guest Editor Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2019.

Título: International Journal of Frontiers in Robotics and AI. Research Topic on Advances in Soft Robotics based on outputs from IROS 2018.

Tipo de actividad: Guest Editor Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2019.

Título: International Journal of Robotics. Special Issue on Advances in Intelligent Robots and Systems 2018.

Tipo de actividad: Guest Editor Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2019.

Título: 22nd International Conference on Climbing and Walking Robots and Support Technologies for Mobile Machines (CLAWAR 2019), Kuala Lumpur, Malasia.

Tipo de actividad: Scientific Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 26-28 Agosto de 2019

Título: 2019 31th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2019, Nanchang, China.

Tipo de actividad: Associate Editor Ámbito: Internacional

Fecha: 03-05 Junio de 2019

Título: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial (RIAI).

Tipo de actividad: Section Editor Ámbito: Internacional

Fecha: Desde Noviembre 2018.

Título: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018), Madrid, España.

Tipo de actividad: Senior Editor Ámbito: Internacional

Fecha: 01-05 Octubre de 2018

Título: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2018), Madrid, España.

Tipo de actividad: Local Organizing Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 01-05 Octubre de 2018

Título: IROS 2018 Workshop on Controlling Soft Robots: Model-based vs. Model-free Approaches, Madrid, España.

Tipo de actividad: Worshop organizer / Workshop Chair Ámbito: Internacional

Fecha: 01-05 Octubre de 2018

Título: 21th International Conference on Climbing and Walking Robots and Support Technologies for Mobile Machines (CLAWAR 2018), Panama City, Panamá

Tipo de actividad: Scientific Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 10-12 Septiembre de 2018

Título: Jornadas Nacionales de Robótica (JNR 2018), Valladolid, España

Tipo de actividad: Program Committee Ámbito: Nacional

Fecha: 14-15 Junio de 2017

Título: 2018 30th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2018, Shenyang, China.

Tipo de actividad: Associate Editor Ámbito: Internacional

Fecha: 09-11 Junio de 2018

Título: International Symposium on Fractional Signals and Systems, Lodz, Polonia

Tipo de actividad: Scientific Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 09-11 Octubre de 2017

Título: 20th International Conference on Climbing and Walking Robots and Support Technologies for Mobile Machines (CLAWAR 2017), Porto, Portugal

Tipo de actividad: Scientific Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 11-13 Septiembre de 2017

Título: Jornadas Nacionales de Robótica (JNR 2017), Valencia, España

Tipo de actividad: Program Committee Ámbito: Nacional

Fecha: 8-9 Junio de 2017

Título: 2017 29th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2017, Chongqing, China.

Tipo de actividad: Associate Editor Ámbito: Internacional

Fecha: 28-30 Mayo de 2017

Título: CLAWAR 2016 Workshop on Soft Robotic Systems – Locomotion, Posture and Motion Control, Londres, Reino Unido.

Tipo de actividad: Worshop organizer / Workshop Chair Ámbito: Internacional

Fecha: 12-14 Septiembre de 2016

Título: Robocity16 – Open Conference on Future Trends in Robotics, Madrid, Spain. Workshop 2: Robotics, Arts and Culture.

Tipo de actividad: Organizing Committee / Workshop Chair Ámbito: Internacional

Fecha: 26-27 Mayo de 2016

Título: 2016 28th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2016, Yinchuan, China.

Tipo de actividad: Associate Editor Ámbito: Internacional

Fecha: 28-30 Mayo de 2016

Título: 13th Robocity2030 Workshop: EU Projects Results in the Frame of the Madrid's Regional Robotic Hub RoboCity2030, Madrid, Spain.

Tipo de actividad: Organizing Committee / Editor Ámbito: Internacional

Fecha: 11 Diciembre de 2015

Título: 2014 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, Madrid, Spain.

Tipo de actividad: Local Chair Ámbito: Internacional

Fecha: 18-20 Noviembre de 2015

Título: 2015 27th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2015, Qingdao of Shandong Province, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 23-25 Mayo de 2015

Título: 2014 26th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2014, Changsha of Hunan Province, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 31 Mayo-2 Junio de 2014

Título: Robocity 2013: Robots para los ciudadanos, Madrid, España.

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Nacional

Fecha: 27 Septiembre de 2013

Título: 2013 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2013, Guiyang of Guizhou, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 25-27 Mayo de 2013

Título: Robocity 2012: Robots para los ciudadanos, Madrid, España.

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Nacional

Fecha: 7-8 Junio de 2012

Título: International Journal of Mechanical Engineering and Robotics, IJMERR 2012.

Tipo de actividad: Editorial Board Ámbito: Internacional

Fecha: Enero de 2012. En vigor.

Título: 2012 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2012, Taiyuan, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 23-25 Mayo de 2012

Título: IFAC Technical Commitee 2.5 on Robust Control.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 2011. En vigor.

Título: IFAC Technical Commitee 4.3 on Robotics.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 2011. En vigor.

Título: 2011 IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded Systems and Applications, MESA'11, Washington, DC, EEUU.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 28-31 Agosto de 2011

Título: 2011 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2011, Mianyang, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 23-25 Mayo de 2011

Título: 2010 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2010, Xuzhou, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 26-28 Mayo de 2010

Título: 2009 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC'09, Guilin, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 17-19 Junio de 2009

Título: 2008 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, Madrid, Spain.

Tipo de actividad: Chairman Ámbito: Internacional

Fecha: 1-3 Diciembre de 2008

Título: 2008 IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded Systems and Applications, MESA'08, Beijing, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 12-15 Octubre de 2008

Título: Conference on Decision and Control, CCDC'08, Yantai, China

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 02-04 Julio de 2008

Título: Symposium on Applied Fractional Calculus, SAFC'07, Badajoz, Extremadura, España

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 15-17 Octubre de 2007

Título: 2007 IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded Systems and Applications, MESA'07, Las Vegas, EEUU.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 04-07 Septiembre de 2007

Título: 2005 ASME International Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conferences, 2005, Long Beach, California, EEUU.

Tipo de actividad: Chairman Ámbito: Internacional

Fecha: 24-28 Septiembre de 2005

Título: Fractional Differentiation and Its Applications, FDA'04, Burdeos, Francia

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 19-21 Julio de 2004

Título: Jornadas sobre Sistemas Inteligentes Vehiculares y Robótica Móvil, Badajoz, Extremadura, España

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Nacional

Fecha: 17 de Mayo de 2004

INDICADORES GENERALES DE CALIDAD DE LA PRODUCCIÓN CIENTÍFICA

- **Tesis doctorales dirigidas:** 3 (y otras 3 en proceso).
- **Citas totales:** 4481 (Google Scholar).
- **Promedio de citas al año (últimos 5 años):** 520 (Google Scholar).
- **Índice h:** 22 (Google Scholar).
- **Índice i10:** 28 (Google Scholar).
- **ResearchGate Score:** 23,57, una puntuación mayor que la del 70% de miembros de la comunidad ResearchGate.
- **Número total de publicaciones indexadas JCR:** 34*.
- **Publicaciones en primer tercil T1:** 10.
- **Publicaciones en segundo tercil T2:** 12.
- **Publicaciones en tercer tercil T3:** 12**.
- **Publicaciones en primer cuartil Q1:** 8.
- **Publicaciones en segundo cuartil Q2:** 6.
- **Publicaciones en tercer cuartil Q3:** 11.

- **Publicaciones en cuarto cuartil Q4:** 9***.
- **Número total de libros:** 1.
- **Número total de capítulos de libro:** 5.
- **Número total de publicaciones no indexadas:** 4.
- **Número total de publicaciones en congresos:** +70.
- **Número total de publicaciones:** +100.
- **Número total de proyectos competitivos europeos:** 8 (IP: 1).
- **Número total de proyectos competitivos nacionales:** 8 (IP: 1).
- **Número total de proyectos competitivos regionales:** 7.
- **Número total de proyectos con empresa:** 21 (IP: 14).
- **Número total de proyectos siendo IP:** 16.
- **Número total de ayudas Ministerio y UC3M para preparación proyectos:** 22.
- **Complementos de investigación retributivos de la UC3M:** 2 (2016-2018, 2018-2020).
- **Complementos de investigación retributivos de la CAM:** de 2006 a 2019.
- **Sexenios de investigación:** 2.

* Las publicaciones indexadas en JCR incluyen 2 revistas indexadas con fecha posterior a la publicación correspondiente.
** Las publicaciones T3 incluyen 2 revistas indexadas en JCR con fecha posterior a la publicación correspondiente.
*** Las publicaciones Q4 incluyen 2 revistas indexadas en JCR con fecha posterior a la publicación correspondiente.

PREMIOS Y RECONOCIMIENTOS

---

1. PREMIO AL MEJOR ARTÍCULO PUBLICADO EN SPECIAL ISSUE ON MODELLING AND CONTROL OF HUMANOID ROBOTS DE LA REVISTA INTERNATIONAL JOURNAL OF HUMANOID ROBOTICS (TERCIL 4). AÑO 2020.
2. RECONOCIMIENTO EN EL LIBRO “TRANSFORMANDO SUEÑOS EN REALIDADES” DE IVÁN OJANGUREN. EDITORIAL XXXXX. AÑO 2020.
3. PREMIO GIGANTE EXTREMEÑO – AYUNTAMIENTO PUEBLA ALCOCER, BADAJOZ. AÑO: 20 DE DICIEMBRE 2019.
4. PREMIO ADA BYRON A LA MUJER TECNÓLOGA – UNIVERSIDAD DE DEUSTO. AÑO: 16 DE MAYO 2019.
5. DEPOSITO DE LEGADO CIENTÍFICO EN LA “CAJA DE LAS LETRAS” – INSTITUTO CERVANTES. AÑO: 18 DE DICIEMBRE 2019.
6. MIEMBRO FUNDACIONAL DE LA RED “MUJERES INFLUYENTES DE EXTREMADURA”. AÑO: 2019.
7. RECONOCIDA COMO UNA DE LAS 500 PERSONALIDADES MÁS INFLUYENTES DE ESPAÑA EN 2019, SEGÚN EL INFORME ANUAL TOP 500 DE PERSONALIDADES MÁS INFLUYENTES DE LA FUNDACIÓN MARQUÉS DE OLIVA. AÑO: 2019.
8. RECONOCIMIENTO EN EL LIBRO “LOS HÁBITOS COTIDIANOS DE LAS PERSONAS QUE TRIUNFAN” DE BEGOÑA DEL PUEYO. EDITORIAL CONECTA. AÑO 2019.

9. RECONOCIMIENTO EN EL LIBRO “NOSOTRAS, HISTORIAS DE MUJERES Y ALGO MÁS” DE ROSA MONTERO. EDITORIAL ALFAGUARA. AÑO 2018.
10. TOP 4 ELA. FUNDACIÓN LUZÓN – UNIDOS CONTRA LA ELA. 30 DE NOVIEMBRE 2018.
11. RECONOCIMIENTO ‘MUJER BRILLANTE’ POR LA MARCA JOMA. AÑO: 18 DE SEPTIEMBRE 2018.
12. PREMIO EXCELENCIA INVESTIGADORA – CONSEJO SOCIAL DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. AÑO: 17 DE ABRIL 2018.
13. PREMIO MUJER Y TECNOLOGÍA – FUNDACIÓN ORANGE. AÑO: 7 DE MARZO DE 2018.
14. PREMIO MEJOR CIENTÍFICA ESPAÑOLA CONTEMPORÁNEA, ACCIÓN ‘SELECCIÓN ESPAÑOLA DE CIENCIA’, REVISTA QUO EN COLABORACIÓN CON CSIC, MARCA ESPAÑA Y LA SECRETARÍA DE ESTADO DE INNOVACIÓN, DENTRO DEL MINISTERIO DE ECONOMÍA. AÑO: 29 DE MAYO DE 2017.
15. CONCESIÓN DEL COMPLEMENTO DE INVESTIGACIÓN RETRIBUTIVO DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. AÑOS: 2016-2018, 2018-2020.
16. CONCESIÓN DEL COMPLEMENTO DE INVESTIGACIÓN RETRIBUTIVO DE LA COMUNIDAD DE MADRID (CAM). AÑOS: 2006-2019.
17. EVALUADORA EXPERTA DE LA COMISIÓN EUROPEA PARA PROYECTOS DEL PROGRAMA HORIZON 2020 Y POSTERIORES. AÑOS: 2017, 2018.
18. MIEMBRO DEL COMITÉ CIENTÍFICO-TÉCNICO PARA LA EVALUACIÓN DE PROYECTOS COMPETITIVOS DEL MINISTERIO DE ECONOMÍA Y COMPETITIVIDAD (MINECO) (desde 2017).
19. MIEMBRO DEL COMITÉ ASESOR DEL CENTRO DE EXCELENCIA DE AERONAVES PILOTADAS POR CONTROL REMOTO (desde 2017).
20. MIEMBRO RED EXPERTOS AGENCIA DE CERTIFICACIÓN E INNOVACIÓN ESPAÑOLA (ACIE) (desde 2017).
21. MIEMBRO RED EXPERTOS ENTIDAD DE CERTIFICACIÓN DNV GL (desde 2017).
22. RECONOCIMIENTO DE DOS SEXENIOS DE INVESTIGACIÓN (2004-2011; 2012-2017).
23. PREMIO AL MEJOR ARTÍCULO PUBLICADO EN LA REVISTA CONTROL ENGINEERING PRACTICE (TERCIL 1) EN EL PERIODO 2008-2010.
24. RECONOCIMIENTO DE TRES QUINQUENIOS DOCENTES (2002-2007; 2008-2012; 2013-2017).
25. CONCESIÓN DEL COMPLEMENTO DOCENTE RETRIBUTIVO DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. AÑOS: 2012-2014, 2014-2016, 2016-2018 (PRIMER GRUPO: 3% DEL PROFESORADO. 4º PUESTO: 86,82 sobre máximo de 91,2), 2018-2020.
26. RECONOCIMIENTO DE 4 TRIENIOS EN LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID.
27. PROFESORA MEJOR VALORADA EN MASTER IN AIRCRAFT SYSTEMS INTEGRATION – AIRBUS, MÁSTER PROPIO UC3M, CURSO 2015-2016.
28. RECONOCIMIENTO A LA LABOR DOCENTE POR PARTE DEL VICERRECTORADO DE GRADO DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID, CON MÁS DE 25 CARTAS DE FELICITACIÓN HACIENDO MENCIÓN A LOS BUENOS RESULTADOS OBTENIDOS EN LAS ENCUESTAS DE EVALUACIÓN.
29. ACREDITACIÓN DE LA ANECA EN LAS FIGURAS DE PROFESOR TITULAR, PROFESOR CONTRATADO DOCTOR, PROFESOR DE UNIVERSIDAD PRIVADA Y PROFESOR AYUDANTE DOCTOR.
30. LECTURA DE TESIS DOCTORAL EL 25 DE JULIO DE 2006 CON MENCIÓN DE DOCTORADO EUROPEO, SOBRESALIENTE CUM LAUDE Y OBTENCIÓN DE PREMIO EXTRAORDINARIO.

OTROS MÉRITOS DOCENTES

1. PARTICIPACIÓN EN EL PROGRAMA DE INGENIERÍA PARA ESTUDIANTES INTERNACIONALES DE LA INTERNATIONAL SCHOOL DE LA UC3M. TUTORA DE ESTUDIANTES AMERICANOS DE LA UC3M. ASIGNATURAS: CONTROL ENGINEERING I, CONTROL ENGINEERING II, CONTROL OF AEROSPACE SYSTEMS. DURACIÓN: 15 horas por asignatura (Primer cuatrimestre curso 2013/2014, 15 horas; Segundo cuatrimestre curso 2013/2014, 45 horas; Primer cuatrimestre curso 2014/2015, 15 horas, Segundo cuatrimestre curso 2014/2015, 15 horas; Primer cuatrimestre curso 2015/2016, 15 horas, Segundo cuatrimestre curso 2015/2016, 15 horas; Primer cuatrimestre curso 2016/2017, 15 horas; Segundo cuatrimestre curso 2016/2017, 30 horas; Primer cuatrimestre curso 2017/2018, 15 horas; Segundo cuatrimestre curso 2017/2018, 30 horas); Segundo cuatrimestre curso 2018/2019, 30 horas).

2. CURSOS DE FORMACIÓN IMPARTIDOS A EMPRESAS:

   - Curso Mecatrónica. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 20/05/2019 a 24/05/2019. Número de horas impartidas: 20h.
   - Curso Mecatrónica. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 19/11/2018 a 23/11/2018. Número de horas impartidas: 20h.
   - Curso Mecatrónica. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 18/12/2017 a 22/12/2017. Número de horas impartidas: 20h.
   - Curso Robotics & Automation. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 08/05/2017 a 12/05/2017. Número de horas impartidas: 20h.
   - Curso Básico de Automatización y Robots. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 20/06/2016 a 23/06/2016. Número de horas impartidas: 3h (jornada noche).
   - Curso Básico de Automatización y Robots. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 20/06/2016 a 23/06/2016. Número de horas impartidas: 3h (jornada tarde).
   - Curso Básico de Automatización y Robots. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 09/05/2016 a 12/05/2016. Número de horas impartidas: 6h.
   - Curso Robotics & Automation. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 07/03/2016 a 11/03/2016. Número de horas impartidas: 8h.
   - Curso Robotics & Automation. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 23/11/2015 a 27/11/2015. Número de horas impartidas: 8h.
   - Curso Robotics & Automation. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 09/11/2015 a 13/11/2015. Número de horas impartidas: 8h.
   - Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 05/05/2014 a 20/05/2014. Número de horas impartidas: 24h.
   - Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 18/02/2013 a 28/02/2013. Número de horas impartidas: 9h.
   - Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 20/02/2012 a 02/03/2012. Número de horas impartidas: 20h.
   - Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 14/11/2011 a 25/11/2011. Número de horas impartidas: 20h.

- Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 16/11/2009 a 27/11/2009. Número de horas impartidas: 20h.
- Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 26/10/2009 a 06/11/2009. Número de horas impartidas: 20h.
- Diseño de Página WEB. Consultoría de Formación y Proyectos de Extremadura, S.L. Temporalidad: 23/03/2006 a 19/04/2006. Número de horas impartidas: 38h.

3. ALTA PUNTUACIÓN EN LAS ENCUESTAS DE EVALUACIÓN, CON MÁS DE 30 CARTAS DE FELICITACIÓN HACIENDO MENCIÓN A LOS BUENOS RESULTADOS OBTENIDOS EN LAS ENCUESTAS.

4. TUTORIZACIÓN DE MÁS DE 100 TRABAJOS FIN DE MÁSTER, TRABAJOS DE INVESTIGACIÓN TUTELADOS, TRABAJOS FIN DE GRADO, PROYECTOS FIN DE CARRERA, TRABAJOS DIRIGIDOS, PRÁCTICAS EXTERNAS EN EMPRESA, BECAS DE COLABORACIÓN DE ÚLTIMO CURSO Y PRÁCTICAS ACADÉMICAS EXTRACURRICULARES EN LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID.

5. TRIBUNAL DE MÁS DE 130 TESIS DE MÁSTER, TRABAJOS FIN DE GRADO Y PROYECTOS FIN DE CARRERA EN LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID.

6. PARTICIPACIÓN EN DIVERSOS PROYECTOS DE INNOVACIÓN DOCENTE EN LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID: “AVANZA”, CURSO ACADÉMICO 2016/2017; “COMPAÑEROS”, CURSO ACADÉMICO 2008/2009, 2009/2010, 2010/2011, 2011/2012, 2012/2013, 2013/2014, 2014/2015, 2015/2016, 2016/2017, 2017/2018, 2018/2019, 2019/2020; “APOYO A EXPERIENCIAS DE INNOVACIÓN E INTERNACIONALIZACIÓN DOCENTE”, CURSO ACADÉMICO 2010/2011, 2011/2012; “APOYO PARA FOMENTAR LA INTERNACIONALIZACIÓN DE LA DOCENCIA E IMPULSAR Y ADAPTAR LA DOCENCIA DE LA/S ASIGNATURA/S IMPARTIDAS AL IDIOMA INGLÉS”, CURSO ACADÉMICO 2012/2013; “APOYO PARA ADAPTAR LA METODOLOGÍA DIDÁCTICA DE LOS NUEVOS TÍTULOS DE GRADO ASÍ COMO DE INGENIERÍA INDUSTRIAL Y DE TELECOMUNICACIÓN”, CURSO ACADÉMICO 2012/2013.

7. PARTICIPACIÓN EN EL PROGRAMA DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID DE ACTIVIDADES DE PROMOCIÓN EN CENTROS DE SECUNDARIA, CURSO ACADÉMICO 2010/2011, 2011/2012,2012/2013, 2013/2014, 2014/2015, 2015/2016, 2016/2017, 2017/2018, 2018/2019, 2019/2020.

8. PARTICIPACIÓN EN EL PROGRAMA EDUCATIVO “FOMENTO DE VOCACIONES TECNOLÓGICAS ENTRE LAS ALUMNAS DE SECUNDARIA”, LLEVADO A CABO POR EL INSTITUTO DE SAN ISISDRO DE MADRID, CURSO ACADÉMICO 2015/2016, 2016/2017.

9. PARTICIPACIÓN EN LAS JORNADAS DE PUERTAS ABIERTAS DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID PARA ALUMNOS DE NUEVO INGRESO, CURSO ACADÉMICO 2013/2014, 2014/2015, 2015/2016.

10. ORGANIZACIÓN ACTIVIDADES DE LA SEMANA DE LA CIENCIA: 1) TALLER “SIMULADOR 3D DE TORRE DE CONTROL: LABORATORIO Y HERRAMIENTA PARA CONTROL AÉREO”. LUGAR: CENTER FOR AERONAUTICAL TRAINING AND SERVICES DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID (CATS-UC3M). DÍA: 6 NOVIEMBRE 2014. DURACIÓN: 8 HORAS; 2) TALLER “RECORRIDO POR UN LABORATOIO DE LA EPS DE LA UC3M”. LUGAR: ESCUELA

POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 6 NOVIEMBRE 2015. DURACIÓN: 1 HORAS; 3) TALLER "VISITA GUIADA AL CAMPUS DE LEGANÉS. LABORATORIO DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 16 NOVIEMBRE 2016. DURACIÓN: 3 HORAS; 4) TALLER "RECORRIDO POR UN LABORATOIO DE LA EPS DE LA UC3M". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 16 NOVIEMBRE 2016. DURACIÓN: 1 HORAS; 5) TALLER "ROBOTS PARA TODOS". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 7 NOVIEMBRE 2017. DURACIÓN: 1,5 HORAS; 6) TALLER "ROBOTS PARA TODOS". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 13 NOVIEMBRE 2018. DURACIÓN: 1,5 HORAS; 7) TALLER "ROBOTS PARA TODOS". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 13 NOVIEMBRE 2019. DURACIÓN: 1,5 HORAS.

11. FERIA AULA: SALÓN INTERNACIONAL DEL ESTUDIANTE Y DE LA OFERTA EDUCATIVA. TALLER DE ROBÓTICA. 4-5 MARZO 2015.

12. CURSOS, SEMINARIOS Y ACREDITACIONES DE ESPECIALIZACIÓN RECIBIDAS:

- FEAST Multipass Training. Eurocontrol, Luxemburgo, Mayo 2014. Duración: 20 horas.
- FEAST Personality Questionnaire Course. Eurocontrol. Hungarocontrol, Budapest. Mayo de 2013. Duración: 20 horas.
- FEAST Administrator and User Courses. Eurocontrol, Bruselas. Septiembre de 2012. Duración: 30 horas.
- Curso Premium Online. Instituto Schneider Electric de Formación. 12 de Octubre al 31 de Diciembre de 2011. Duración: 30 horas.
- Aprovechamiento de herramientas audiovisuales en el aula multimedia. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Junio 2011. Duración: 4 horas.
- Herramientas para la evaluación de la actividad investigadora en áreas de tecnología. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Marzo 2011. Duración: 4 horas.
- A one day workshop. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Enero 2010. Duración: 8.5 horas.
- Formación básica en el manejo de la plataforma docente Aula Global 2. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, 14 de Julio de 2009. Duración: 3 horas.
- Software libre para la docencia. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Junio 2009. Duración: 9 horas.
- Curso de inglés: Inglés Nivel Avanzado. Maforem: Fundación Madrid Formación y Empleo. Madrid, Mayo-Junio 2009. Duración: 60 horas.
- RobotStudio IRC5. Asea Brown Boveri, S.A. Robotics Division, Departamento de Formación. Madrid, 15 de Enero de 2009. Duración: 22 horas.
- Develop your interactive skills in English: a one day workshop. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Enero 2009. Duración: 8.30 horas.
- Iniciación a la elaboración de contenidos docentes virtuales. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Febrero-Marzo 2008. Duración: 9 horas.
- A day at a conference. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Febrero 2008. Duración: 8.5 horas.
- Taller práctico: Introducción a la edición de video con Windows movie maker. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Febrero 2008. Duración: 3 horas.

- Curso de inglés: Inglés Nivel Avanzado. Maforem: Fundación Madrid Formación y Empleo. Madrid, Mayo-Junio 2008. Duración: 60 horas.
- Effective public speaking in English. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Septiembre 2007. Duración: 15 horas.
- Robots y Videojuegos. Universidad de Alcalá de Henares, Departamento de Electrónica. Duración: 5 horas.
- Control de sistemas no lineales mediante métodos algebráicos. Ciudad Real, Castilla-La Mancha, Junio 2006.
- Control deslizante y control basado en platitud. Ciudad Real, Castilla-La Mancha, Diciembre 2005.
- Robust control. Valencia, Abril 2004.
- Prevención de riesgos laborales. Badajoz, Extremadura, Noviembre 1998
- Seguridad industrial y el mercado único. Badajoz, Extremadura, Noviembre 1998.
- I Seminario de control automático. Badajoz, Extremadura, Marzo 1998.

13. IDIOMAS:

- Título de Inglés "First Certificate", Cambridge.
- Título de Inglés "TOEIC".
- Título Superior de Inglés de la Escuela Oficial de Idiomas (EOI).

OTROS MÉRITOS DE INVESTIGACIÓN

---

1. TRADUCTORA DE MÁS DE UNA TREINTENA DE ARTÍCULOS CIENTÍFICOS. LABOR SOLICITADA POR DEPARTAMENTOS DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID, UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE MADRID Y UNIVERSIDAD DE EXTREMADURA.

2. ACTUACIONES COMO REVISORA CIENTÍFICA:

Revisora de publicaciones para los siguientes Libros/Revistas/Congresos: Revista internacional Mathematical Problems in Engineering, 2019; Revista internacional Soft Robotics, 2019; Revista internacional International Journal of Advanced Robotic Systems, 2019; Revista internacional International Journal of Humanoid Robotics, 2019; Workshop on Smart Robots to Construct Future Smart Worlds 2019, SR4CSW 2019, 2019; 2019 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2019, 2019; Revista Internacional Revista Iberoamericana de Informática y Automática Industrial (RIAI), 2019; Revista internacional Applied Soft Computing, 2018; International Conference on Climbing and Walking Robots and Support Technologies for Mobile Machines 2018, CLAWAR 2018, 2018; Jornadas Nacionales de Robótica 2018, JNR 2018, 2018; Revista internacional Journal of Control, Automation and Electrical Systems (JCAE), 2018; 2018 International Symposium on Experimental Robotics, ISER 2018, 2018; 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2018, 2018; Revista internacional Control Engineering Practice, 2018; IEEE-RAS International Conference on Soft Robotics, RoboSoft 2018, 2018; IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA'18, 2018; 2018 IEEE American Control Conference, ACC 2018; Revista internacional Control Engineering Practice, 2017; Revista internacional Journal of Intelligent Service Robotics (JISR), 2017; Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2017, 2017; IFAC

World Congress, 2017; Revista internacional IEEE Transactions on Mechatronics, 2017; Revista internacional IET Control Theory & Applications, 2017; 10th International Conference on Climbing and Walking Robots and Support Technologies for Mobile Machines, CLAWAR 2017; 2017; 22nd International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics, MMAR 2017; Revista internacional IEEE Transactions on Education, 2017; 2017 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2017, 2017; IFAC World Congress, 2017; Revista internacional International Journal of Automation and Computing (IJAC), 2016; Revista Internacional ISA Transactions, 2016; Revista internacional IEEE Transactions on Education, 2016; Revista internacional Systems, 2016; Jornadas de Automática, 2016; Revista internacional IET Control Theory and Applications, 2016; Revista internacional Journal of Systems and Control Engineering, 2016; 2016 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2016, 2016; Revista internacional Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control, 2016; Revista internacional Journal of Systems and Control Engineering, 2016; Revista internacional Control Engineering Practice, 2016; Revista internacional IEEE/CAA Journal of Automatica Sinica, 2015; 15th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, Humanoids'15, 2015; European Control Conference, ECC'15, 2015; 14th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, Humanoids'14, 2014; Book 'Humanoid Robots: Modelling and Control Algorithms', by Dragomir N. Nenchev and Atsushi Konno, Editorial: Elsevier, 2015; Revista internacional Machines, 2014; Revista internacional Philippine Journal of Science, 2014; Revista internacional IEEE Transactions on Control Systems Technology, 2014; Book 'Determination of all Fractional-order PID Controllers that Meet Specific Stability, Robustness, and Performance Requirements', by John M. Watkins and Yung K. Lee, Editorial: Springer, 2013; Revista internacional Advances in Mathematical Physics, 2013; Revista internacional Control Engineering Practice, 2013; Revista internacional Entropy, 2013; Revista internacional Applied Mathematical Modelling, 2013; 10th IFAC Symposium on Advances in Control Education, ACE 2013, 2013; Revista internacional Journal of Aerospace Engineering, 2013; 21st Mediterranean Conference on Control and Automation, MED 2013, 2013; Chapter 'Modular Multi-Finger Haptic Device: Mechanical Design, Controller and Applications', Book 'Multi-Finger Haptic Interaction', by Ignacio Galiana, Jorge Barrio, José M. Breñosa and Manuel Ferre, Editorial: Springer, 2013; Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial, RIAI, 2013; Chinese Conference on Decision and Control, CCDC'13, 2013; Revista internacional International Journal of Robust and Nonlinear Control, 2012; 2013 IEEE American Control Conference, ACC'13, 2013; Revista ISA Transactions, 2013; Joint 2013 SSSC, TDS, FDA, 2013; Revista internacional Automatica, 2012; 13th IEEE International Carpathian Control Conference, ICCC 2012, 2012; Chinese Conference on Decision and Control, CCDC'12, 2012; PID'12 Conference, 2012; Book 'Fractional Order Motion Controls', by Ying Luo (South China University of Technology) and YangQuan Chen (Utah State University), Editorial: Wiley (John Wiley & Sons, Ltd), 2012; Revista internacional Asian Journal of Control, 2011; Revista internacional Mechatronics, 2011; 50th IEEE Conference of Decision and Control, CDC'11, 2011; ASME 2011 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference, IDETC/CIE 2011, 2011; Revista internacional Automatica, 2011; American Control Conference, ACC'11, 2011; IFAC World Congress, 2011; Revista internacional Asian Journal of Control, 2010; 4th IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Application, FDA 2010, 2010; IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA'10, 2010; American Control Conference, ACC'10, 2010; IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded System and Applications, MESA'10, 2010; Revista internacional IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, 2009; Revista internacional ISA Transactions, 2009; Chinese Conference on Decision and Control, CCDC'09, 2009; 14th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation, ETFA'09, 2009; Symposium on Fractional Signals and Systems, 2009; Revista International Journal of Robotics and Automation, 2008; Revista internacional Journal of Recent Patents on Electrical Engineering, 2008;

IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded Systems and Applications, MESA08, 2008; American Control Conference ACC'08, 2008; IFAC World Congress, 2008; 3th IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Application, FDA 2008, 2008; The 14th IEEE Mediterranean Electrotechnical Conference MELECON'08; 2008; Revista internacional Physics Letters A, 2007; Revista internacional Journal Européen des Sistèmes Automatisés JESA, 2007; IEEE Internacional Conference on Mechatronics and Automation, ICMA 2006; IEEE American Control Conference, ACC 2006; IEEE American Control Conference, ACC 2005; International Federation of Automatic Control, IFAC 2005; IEEE Conference on Decision and Control, CDC 2004.

3. TRIBUNAL DE TESIS DOCTORALES:

- Doctorando: Álvaro Villoslada Peciña
- Título de Tesis: Design of a Shape Memory Alloy Actuator for Soft Wearable Robots
- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 4 de Octubre de 2019
- Miembro de tribunal: Secretaria

- Doctorando: Mario Di Castro
- Título de Tesis: 'A Novel Robotic Framework for Safe Inspection and Telemanipulation in Hazardous and Unstructured Environments'
- Lugar: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 27 de Septiembre de 2019
- Miembro de tribunal: Suplente

- Doctorando: Carlos Eduardo Flores Pino
- Título de Tesis: Control Arquitecture for Adaptive and Cooperative Car-Following.
- Lugar: l'Université de recherche Paris Sciences et Lettres - PSL Research University, París, Francia. Desarrollada en el Centro de Investigación INRIA de París, Francia.
- Fecha: 14 de Diciembre de 2018
- Miembro de tribunal: Examiner and Reviewer

- Doctorando: David Rodríguez Rosa
- Título de Tesis: Diseño de Estrategias de Control Energéticamente Eficientes para el Control de la Estabilidad Lateral de una Bicicleta Autónoma
- Lugar: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo, Universidad de Castilla – La Mancha, Toledo, España
- Fecha: 30 de Julio de 2018
- Miembro de tribunal: Vocal Suplente

- Doctorando: Dorin-Sabin Copaci
- Título de Tesis: Actuadores no lineales y entornos de simulación para dispositivos de rehabilitación.

- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 2 de Noviembre de 2017
- Miembro de tribunal: Secretaria

- Doctorando: Javier Ignacio Rojo Lacal
- Título de Tesis: Modelling activities of daily living applied to cognitive rehabilitation
- Lugar: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 30 de Noviembre de 2016
- Miembro de tribunal: Suplente

- Doctorando: Víctor González Pacheco
- Título de Tesis: Interactive and Active Learning in Social Robots
- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 27 de Noviembre de 2015
- Miembro de tribunal: Secretaria

- Doctorando: José María Cogollor Delgado
- Título de Tesis: Non-Invasive User Monitoring in Daily Tasks for Cognitive Rehabilitation
- Lugar: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 27 de Octubre de 2015
- Miembro de tribunal: Vocal

- Doctorando: Carlos José Alonso Sanz
- Título de Tesis: Análisis de los Fenómenos Internos de Recirculación de Corrientes Provocados por Desequilibrios en un Sistema Formado por Inversores que, Compartiendo el Mismo Link de Continua, se Conectan en Paralelo Sin Aislamiento Galvánico
- Lugar: Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Valencia, Valencia, España
- Fecha: 28 de Noviembre de 2014
- Miembro de tribunal: Suplente

- Doctorando: Martin Stoelen
- Título de Tesis: Augmenting User Capabilities through an Adaptive Assistive Manipulator
- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 8 de Septiembre de 2014
- Miembro de tribunal: Secretaria

- Doctorando: Prithvi Sekhar Pagala
- Título de Tesis: Design and evaluation of modular robots for maintenance in large scientific facilities

- Lugar: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 7 de Julio de 2014
- Miembro de tribunal: Vocal C

- Doctorando: Isaías González Pérez
- Título de Tesis: Mejoras en el análisis, gestión y control de un sistema aislado híbrido de generación de potencia eólico-solar con apoyo de hidrógeno
- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Badajoz, España
- Fecha: 22 de Noviembre de 2013
- Miembro de tribunal: Secretaria

- Doctorando: Santiago Cifuentes Costa
- Título de Tesis: Behaviour Blending for Multiple Robot Coordinated Navigation through Virtual Potential Fields (Integración de comportamientos para la navegación coordinada de múltiples robots mediante potenciales virtuales)
- Lugar: Facultad de Ciencias Físicas, UCM, Madrid
- Fecha: 11 de Diciembre de 2012
- Miembro de tribunal: Vocal Suplente

- Doctorando: Fernando José Castillo García
- Título de Tesis: Metodología de Diseño de Reguladores de Orden Fraccional a Partir de Especificaciones Temporales. Aplicación a Canales Principales de Riego
- Lugar: Ciudad Real, España
- Fecha: 7 de Septiembre 2010
- Miembro de tribunal: Vocal Suplente

- Doctorando: Manuel Calderón Godoy
- Título de Tesis: Estudio, Diseño y Optimización de un Sistema Integrado de Gestión Energética para una Instalación Autónoma Fotovoltaica/Eólica con Apoyo de Hidrógeno
- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Badajoz, España
- Fecha: 18 de Marzo 2010
- Miembro de tribunal: Secretaria

- Doctorando: Gabriela Lorena Mamani
- Título de Tesis: Algebraic Identification and Sliding Mode Control Techniques Applied to a Very Lightweight Single-Link Flexible Robot Arm
- Lugar: Ciudad Real, España
- Fecha: 10 de Diciembre 2009
- Miembro de tribunal: Vocal Titular

- Doctorando: Emiliano Pereira González

- Título de Tesis: Mejora del control de vibraciones en estructuras flexibles tipo viga mediante la utilización de propiedades mecánicas
- Lugar: Ciudad Real, España
- Fecha: 12 de Marzo 2009
- Miembro de tribunal: Vocal Suplente

4. ASISTENCIA A NUMEROSOS CONGRESOS Y CONFERENCIAS CIENTÍFICO-TÉCNICAS

5. PERTENENCIA A REDES/CLUSTERS/COMITÉS DE INVESTIGACIÓN:

- Socia del Comité Español de Automática (CEA). Número de socio: 403.
- Miembro de la red HispaRob (financiada por MINECO), a través del grupo de investigación RoboticsLab.
- Miembro de la red Robosoft (financiada por la UE), a través del proyecto ROBOCOM++ (Investigadora Principal).
- Miembro del EuRobotics (PPP europea, financiada por la UE), a través del proyecto ROBOCOM++ (Investigadora Principal).
- Miembro de la red Robocity 2030 (financiada por la Comunidad de Madrid), a través del proyecto Robocity2030, de la Comunidad de Madrid.
- Miembro de la red EURON II (financiada por la UE).
- Miembro del Grupo de Investigación RoboticsLab (Universidad Carlos III de Madrid)
- Miembro del Grupo de Investigación GRASP (Universidad de Extremadura)

6. CONFERENCIAS Y CHARLAS POR INVITACIÓN:

- 20 Aniversario Canal Historia. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Canal Historia, Madrid, España. AÑO: Pendiente de emisión en 2019.
- En el Ágora con - The Place. “En el Ágora con Concha Monje”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): The Place, Madrid, España. AÑO: 5 de Marzo de 2019.
- Ciclo de Conferencias Inteligencia Artificial, Fundación PAIDEIA. “Hacia la sociedad robótica del futuro”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Fundación PAIDEIA, A Coruña, España. AÑO: 15 de Febrero de 2019.
- Lo Siguiente - Televisión Española, TVE 1. “Los Robots: Aliados Imprescindibles”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Televisión Española, TVE 1, Madrid, España. AÑO: 11 de Febrero de 2019.
- Festividad de Santo Tomás de Aquino, Universidad de Extremadura. “Conferencia Plenaria: Hacia la Sociedad Tecnológica y Robótica del Futuro”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad de Extremadura, Cáceres, España. AÑO: 28 de Enero de 2019.
- Madrid Trabaja, Onda Madrid. “Robots y Empleo”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Madrid, Madrid, España. AÑO: 07 de Enero de 2019. http://www.telemadrid.es/programas/madrid-trabaja/Madrid-Trabaja-9-2083681627--20190107044605.html
- Innovadoras TIC. “Mesa Redonda Premios Innovadoras TIC”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Camilo José Cela, Campus Almagro, Madrid, España. AÑO: 11 de Diciembre de 2018. http://innovadorastic.cibervoluntarios.org/

- El País con tu Futuro. “Los Robots: Aliados Imprescindibles”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero Radio, Madrid, España. AÑO: 19 de Diciembre de 2018. https://www.youtube.com/watch?v=RXvqZ_jk-U0&feature=youtu.be
- Curso de Doctorado de la Universidad Autónoma de Madrid. Metodologías y Problemas Contemporáneos de la Investigación Científica. “Inteligencia Artificial en Investigación”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Autónoma de Madrid, Campus de Cantoblanco, Madrid, España. AÑO: 18 de Diciembre de 2018.
- STEM Talent Girl. “Masterclass con Concepción Monje”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Museo de la Evolución Humana, Burgos, España. AÑO: 15 de Diciembre de 2018.
- Julia en la Onda. “Master Class con Concha Monje”. 13 programas. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero Radio, Madrid, España. AÑO: Septiembre a Diciembre de 2018. https://www.ondacero.es/programas/julia-en-la-onda/audios-podcast/master-class-concha-monje/
- Carlos III International School (IES). Curso “Mejoras de la Calidad de la Educación y Aplicaciones Innovadoras en Biomedicina”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Carlos III de Madrid, España. AÑO: 26 de Noviembre de 2018.
- Semana de la Ciencia. “La Robótica: De Todos y Para Todos”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): IES Hermanos Amorós, Sede Universitaria de Villena de la Universidad Politécnica de Valencia, Alicante, España. AÑO: 23 de Noviembre de 2018.
- Semana de la Ciencia. “¿Podrán los Robots Pensar por sí Mismos? Retos de la Robótica y sus Aplicaciones”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Politécnica de Valencia, Campus de Alcoy, Alicante, España. AÑO: 23 de Noviembre de 2018.
- Conferencia Exponencial de la Asociación Española de la Singularidad. “Curso: Los Avances Científicos Contados por sus Protagonistas. Seminario: Robótica”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Centro Universitario La Salle, Madrid, España. AÑO: 22 de Noviembre de 2018.
- Ericsson Innovation Day. “Mesa debate: Women & Innovation”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Ericsson Madrid, Madrid, España. AÑO: 13 de Noviembre de 2018.
- Programa Interuniversitario de la Universidad Carlos III de Madrid. Seminario “Las Nuevas Tendencias de la Robótica Inteligente - Plataformas Robóticas Singulares y Aplicaciones Prácticas”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Campus Getafe Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 12 de Noviembre de 2018.
- Principio de Incertidumbre. Canal Extremadura Radio. “El Presente de la Revolución Robótica”. 13 programas. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Canal Extremadura Radio, Extremadura, España. AÑO: 10 de Noviembre de 2018. http://www.canalextremadura.es/alacarta/radio/audios/principio-de-incertidumbre-el-presente-de-la-revolucion-robotica-101118
- AULA MAGNA XXII. “Inteligencia Artificial, Big Data, Machine Learning y Robótica”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Pontificia Universidad Católica del Perú, Lima, Perú. AÑO: 5-7 Noviembre de 2018.
- Extremadura Digital Day – EDD 2018. “Robótica: Experiencias y Retos Futuros”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Aldealab, Cáceres, España. AÑO: 27 de Octubre de 2018.
- IV Edición de Jornadas de la Ciencia en San Lorenzo de El Escorial. “Robótica: Presente y Futuro”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Ateneo Escurialense, San Lorenzo de El Escorial, Madrid, España. AÑO: 22 de Octubre de 2018.
- La Otra Ciencia. La Otra – Telemadrid. “La Otra Ciencia: Robots y Humanos”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Telemadrid, Madrid, España. AÑO: 18 de Octubre de 2018.

http://www.telemadrid.es/programas/la-otra-ciencia/Ciencia-2-2058714201--20181016112000.html

- Programa Interuniversitario de la Universidad Carlos III de Madrid. "Desafíos de la Robótica en la Sociedad Contemporánea: Aplicaciones, Posibilidades Tecnológicas y Retos para el Derecho". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Campus Madrid – Puerta Toledo Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 10 de Octubre de 2018.
- Fundación Telefónica. Rueda de Prensa Presentación Exposición "Nosotros, Robots". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Fundación Telefónica, Madrid, España. AÑO: 4 de Octubre de 2018.
- Noche Europea de los Investigadores e Investigadoras. Universidad Carlos III de Madrid. "La I+D+i a Escena". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 28 de Septiembre de 2018.
- Noche Europea de los Investigadores e Investigadoras. Universidad Carlos III de Madrid. "Mesa Redonda: Género y Tecnología". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Campus Madrid - Puerta de Toledo, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 28 de Septiembre de 2018.
- Teatro del Institut Français de Madrid, TIFA18 – Temporada Cultural. "Inteligencia Artificial y Emocional". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Teatro del Institut Français de Madrid, Madrid, España. AÑO: 20 de Septiembre de 2018.
- Mujeres Brillantes JOMA. "Mujer Robótica". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Hotel Miguel Ángel, Madrid, España. AÑO: 18 de Septiembre 2018. https://www.hola.com/sociedad/20180919130044/clara-lago-mujeres-brillan-swarovski/
- Robotic Online Short (ROS) Film Festival. "Mesa de debate: De la Ingeniería al Cine (en inglés)". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Las Naves, Valencia, España. AÑO: 15 de Septiembre 2018. http://rosfilmfestival.com/programa/
- Aquí en la Onda Verano, con Alberto Granados. "¿Cómo será el futuro?". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero, Madrid, España. AÑO: 15 de Agosto de 2018. https://www.ondacero.es/emisoras/comunidad-madrid/madrid/audios-podcast/aqui-en-la-onda-madrid/aqui-en-la-onda-22082018_201808225b7da6430cf28f24b16af624.html
- Especial Movistar+: "Blade Runner – Mundos Replicantes". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Movistar+, Madrid, España. AÑO: 9 de Julio de 2018 (estreno).
- Carlos III International School (IES). Curso "Robotics: Technological and social challenges". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Carlos III de Madrid, España. AÑO: 9 de Julio de 2018.
- Cursos de Verano del Escorial organizados por la Universidad Complutense de Madrid. "De robótica también se puede vivir… si eres científica", dentro del foro de debate "Robótica e inteligencia artificial desde una perspectiva de género". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Escuela de Relaciones Laborales, Madrid, España. AÑO: 3 de Julio de 2018.
- Mesa redonda "Inteligencia artificial, Robótica, Ética y Derecho". Dentro de la VI Conferencia Internacional de la Cátedra Google sobre Privacidad, Sociedad e Innovación de la Universidad CEU San Pablo. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad CEU San Pablo, Madrid, España. AÑO: 28 de Junio de 2018.
- Seminario de Máster, Programa de Doctorado de Automatica, Robotica e Informatica Industrial de la Universidad Politécnica de Valencia. "Fractional order control applied to soft robotics / Control de orden fraccionario aplicado a robótica blanda". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Politécnica de Valencia, Valencia, España. AÑO: 19-21 de Junio de 2018.

- Curso de Verano organizado por la UDIMA. “Curso de verano sobre Robótica Educativa: Arduino en el Aula”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): UDIMA, Madrid, España. AÑO: 9-29 de Julio de 2018.
- Conferencia Exponencial de la Asociación Española de la Singularidad. “Retos de la robótica y sus aplicaciones”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Colegio Mayor Antonio de Nebrija, Madrid, España. AÑO: 24 de Mayo de 2018.
- Festival Pint of Science España. “La que se avecina… con los robots”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Mar Moe, Madrid, España. AÑO: 15 de Mayo de 2018.
- Europa, Canal 24 horas, TVE. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 4 de Mayo de 2018. http://www.rtve.es/alacarta/videos/europa/europa-2018-04-05-18/4591419/
- Día Internacional de las Niñas y la Tecnología, Fundación Orange. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Orange, Madrid, España. AÑO: 26 de Abril de 2018. https://www.youtube.com/watch?v=C1qPl6hPoFc
- Aquí en la Onda, Sección Ciencia. “Premio Mujer y Tecnología – Fundación Orange”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero, Madrid, España. AÑO: 12 de Marzo de 2018. http://www.ondacero.es/emisoras/comunidad-madrid/madrid/audios-podcast/aqui-en-la-onda-madrid/aqui-en-la-onda-12032018_201803125aa6d1630cf2398279ff9b5f.html
- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. “¿Los robots nos dejarán sin trabajo?”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 3 de Marzo de 2018. http://www.cope.es/audios/fin-semana/los-robots-nos-dejaran-sin-trabajo_469689
- Robotic Online Short (ROS) Film Festival. Presentación en COTEC de la 2ª Edición de ROS Film Festival. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COTEC, Madrid, España. AÑO: 24 de Enero de 2018. http://cotec.es/cotec-impulsa-el-ros-film-festival-primer-concurso-internacional-de-cortos-de-ciencia-ficcion-protagonizados-por-robots/
- Millennium, TV2, RTVE. “Alma de Robot”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 22 de Enero de 2018.
- ZineZeta: jóvenes programando. Mesa redonda para debatir dos películas proyectadas en el evento: ‘Soy un cyborg’ y ‘Roboethics’. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Matadero de Madrid, Madrid, España. AÑO: 17 de Febrero de 2018.
- Mesa redonda “Cine, Robótica y Educación”. Jornada coordinada por HispaRob dentro de la Semana Europea de la Robótica (ERW2017) para la presentación de la película EVA. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Academia de las Artes y las Ciencias Cinematográficas de España, Madrid, España. AÑO: 21 de Noviembre de 2017.
- Mesa redonda “Presente de la Robótica y la Educación”. Jornada coordinada por HispaRob dentro de la Semana Europea de la Robótica (ERW2017) para la presentación del monográfico “Programación y Robótica Educativa (II)”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Sede Central de GMV, Tres Cantos, Madrid, España. AÑO: 15 de Noviembre de 2017.
- Marca España – Sección Ciencia Cierta, Radio Exterior, RNE. “La Selección Española de Ciencia 2017”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 16 de Octubre de 2017. http://www.rtve.es/alacarta/audios/marca-espana/marca-espana-seleccion-espanola-ciencia-2017-16-10-17/4257794/
- Acto entrega Premios QUO-CSIC. “Selección Española de Ciencia”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): CSIC, Madrid, España. AÑO: 3 de Octubre de 2017. http://www.quo.es/ciencia/seleccion-espanola-de-la-ciencia-2017/concha-monje-cuando-llego-la-crisis-teo-se-quedo-sin-traje

- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. “La Renta Universal y la Robótica”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 20 de Mayo de 2017. http://www.cope.es/audios/tertulia-chicos/renta-universal-robotica_360140
- Evento ‘Wonder Woman Tech’, organizado por BEEVA (Centro de Innovación BBVA). LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Centro de Innovación BBVA, Madrid, España. AÑO: 11 de Mayo de 2017.
- Charla TEDx Vitoria Gasteiz: ‘La respuesta está en el brócoli’. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Bilbao, España. AÑO: 8 de Abril de 2017.
- La Aventura del Saber. TVE2. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, España. AÑO: 28 de Marzo de 2017. http://av.eprensa.com/zip_archive/20170328/20170328-La2-2017-03-28-08.46.DVD.mp4
- Hoy en Madrid, con Ely del Valle. Telemadrid. “Sección A Ciencia Cierta”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Ondamadrid, España. AÑO: 28 de Marzo de 2017. http://www.telemadrid.es/audio/hoy-en-madrid-con-ely-del-valle-programa-del-martes-28-de-marzo-de-2017
- Fallo de Sistema, Radio 3, RTVE. “Cine y Robótica”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Elche, España. AÑO: 19 de Marzo de 2017. http://www.rtve.es/alacarta/audios/fallo-de-sistema/fallo-sistema-259-cine-robotica-ros-film-festival-19-03-17/3947419/
- Grabación de pieza para lanzamiento de la serie de televisión ‘Incorporated’, producida por Ben Affleck y Matt Damon. Emisión en Canal SyFy de NBCUniversal. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): NBCUniversal, Madrid, España. AÑO: 16 de Marzo de 2017.
- T+: ¿Qué sabemos de los robots? LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Casa América, Madrid, España. AÑO: 13 de Marzo de 2017.
- Robotic Online Short (ROS) Film Festival. Coloquio y jurado. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Madrid, España. AÑO: 10 de Marzo de 2017.
- España, Vuelta y Vuelta. Radio Nacional de España (RNE). “Charla con el periodista Manolo HH sobre robótica y empleo”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 28 de Febrero de 2017. http://www.rtve.es/alacarta/audios/espana-vuelta-y-vuelta/espana-vuelta-vuelta-28-02-17/3928730/
- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. “Botón de la Muerte en los Robots”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 19 de Febrero de 2017. http://www.cope.es/audios/fin-semana/asi-fue-cuarta-hora-fin-semana-febrero-2017_109636
- Charla ‘Mamá, quiero ser científica’. Día Internacional de la Mujer y la Niña en la Ciencia. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Campus Madrid, Madrid, España. AÑO: 11 de Febrero de 2017.
- Antes de que sea tarde, con Ana Usle. Cadena Ser. “Primera Clase de Robótica”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Cadena Ser, Madrid, España. AÑO: 30 de Diciembre de 2016. http://play.cadenaser.com/audio/001RD010000004403779/
- TransformARTE. “Charla con el periodista Pablo Ríos sobre tecnologías y futuro”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Estudio TransformARTE, Madrid, España. AÑO: 11 de Diciembre de 2016. https://www.ivoox.com/transformarte-prog-n-8-11-diciembre-2016-audios-mp3_rf_14868697_1.html
- Mesa redonda “El futuro del pensamiento robótico ¿De todos y para todos? La robótica en la educación y la sociedad”. Jornada Robotica HispaRob dentro de la Semana Europea de la

Robótica. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 22 de Noviembre de 2016.

- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. "Inteligencia Artificial: La 4º Revolución Industrial". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 30 de Enero de 2016. http://www.cope.es/audios/fin-semana/asi-fue-tercera-hora-fin-semana-enero_56087
- A vivir. Cadena Ser. "Charla con el periodista Javier del Pino sobre la robótica en la sociedad". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Cadena Ser, Madrid, España. AÑO: 24 de Enero de 2016. http://cadenaser.com/programa/2016/01/22/a_vivir_que_son_dos_dias/1453478095_815866.html
- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. "Inteligencia Artificial: ¿Podríamos amar a robots?". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 21 de Noviembre de 2015. http://www.cope.es/audios/fin-semana/asi-fue-tercera-hora-fin-semana-noviembre_121169
- Instituto de la Mujer y para la Igualdad de Oportunidades, Ministerio de Sanidad, Servicios Sociales e Igualdad. "Las mujeres en el sistema de ciencia y tecnología español". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Madrid, España. AÑO: 18 de Noviembre de 2015.
- Millennium, TV2, RTVE. "El hombre tecnológico". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 17 de Noviembre de 2015. http://www.rtve.es/alacarta/videos/millennium/millennium-hombre-tecnologico/3365838/ -aHR0cDovL3d3dy5ydHZlLmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP2N0eD03NjQ5MCZwYWdlU2l6ZT0xNSZvcmRlcj0mb3JkZXJDcml0ZXJpYT1ERVNDJmxvY2FsZT1lcyZtb2RlPSZtb2
- Entre Probetas, Radio 5, RTVE. "Ponga un robot en su vida". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 11 de Noviembre de 2015. http://www.rtve.es/alacarta/audios/entre-probetas/entre-probetas-ponga-robot-su-vida-11-11-15/3356878/ -aHR0cDovL3d3dy5ydHZlLmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP2N0eD0yMTU3MCZwYWdlU2l6ZT0xNSZvcmRlcj0mb3JkZXJDcml0ZXJpYT1ERVNDJmxvY2Fs
- Carne Cruda, Eldiario.es. "Charla sobre ciencia ficción e inteligencia artificial". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Carne Cruda, Eldiario.es, Madrid, España. AÑO: 21 de Septiembre de 2015. Enlace ya no disponible.
- Noche Europea de los Investigadores. Fundación Madri+d. "Ciencia de Cine – Cine de Ciencia". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Espacio Fundación Telefónica, Madrid, España. AÑO: 25 de Septiembre de 2015.
- El Sol Sale por el Oeste. Canal Extremadura Radio. "Charla sobre robots e inteligencia artificial". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Canal Extremadura Radio, Mérida, España. AÑO: 10 de Agosto de 2015. Enlace ya no disponible.
- RESEARCH LECTURE
  TÍTULO: Introduction to Fractional Order Control. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Institut für Robotik und Mechatronik - National Aeronautics and Space Research Centre of the Federal Republic of Germany (DLR), Munich, Germany. AÑO: 18 de Junio de 2015.
- Julia en la Onda. Onda Cero Radio. "Charla con la periodista Julia Otero y la escritora Rosa Montero sobre el libro *El Peso del Corazón*, de Rosa Montero, y los avances de la robótica". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero Radio, Madrid, España. AÑO: 13 de Mayo de 2015. Enlace ya no disponible.

- InquietaMENTE – Radio 5 RNE. “Charla con la periodista Esther García Tierno sobre la película *Automata* y los robots en la sociedad”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 20 de Abril de 2015. http://www.rtve.es/alacarta/audios/inquietamente/inquietamente-avances-robotica-humanoide-20-04-15/3099870/ - aHR0cDovL3d3dy5ydHZlLmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP2N0eD02MjA3MiZwYWdlU2l6ZT0xNSZvcmRlcj0mb3JkZXJDcml0ZXJpYT1ERVNDJmx
- Esto me Suena – Las Tardes del Ciudadano García. Radio Nacional de España (RNE). “Charla con los periodistas José Antonio García y David Sierra sobre robots asesinos”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 16 de Abril de 2015. http://www.rtve.es/alacarta/audios/esto-me-suena-las-tardes-del-ciudadano-garcia/esto-suena-tardes-del-ciudadano-garcia-segunda-hora-16-04-15/3093393/ - aHR0cDovL3d3dy5ydHZlLmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP3BicT00Jm1vbnRoRmlsdGVy
- El Mundo – Edición Digital. “Robots para Uso Militar”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Diario El Mundo, Madrid, España. AÑO: 14 de Abril de 2015. http://www.elmundo.es/ciencia/2015/04/14/552c14fc22601d9a498b4577.html
- España, Vuelta y Vuelta. Radio Nacional de España (RNE). “Charla con el periodista Manolo HH sobre robótica en el cine y en la actualidad”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 13 de Abril de 2015. http://www.rtve.es/alacarta/audios/espana-vuelta-y-vuelta/espana-vuelta-vuelta-130415/3087950/ - aHR0cDovL3d3dy5ydHZlLmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP2N0eD02ODA5MSZwYWdlU2l6ZT0xNSZvcmRlcj0mb3JkZXJDcml0ZXJpYT1ERVNDJmxvY2FsZT1lcyZt
- La Ventana. Cadena Ser. “Charla con el periodista Carles Francino sobre la película *Automata* y los robots en la actualidad”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Cadena Ser, Madrid, España. AÑO: 9 de Abril de 2015. Enlace ya no disponible.
- Artesfera. Radio Exterior RNE. “Charla con el periodista Enrique Jacinto sobre la película *Automata* y la robótica en el futuro”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 9 de Abril de 2015. http://www.rtve.es/alacarta/audios/artesfera/artesfera-diario-padre-primerizo-09-04-15/3081806/ - aHR0cDovL3d3dy5ydHZlLmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP3BicT0yJm1vbnRoRmlsdGVyPTQmb3JkZXJDcml0ZXJpYT1ERVNDJm1vZGw9VE9DJnllYXJGaWx0ZXI
- IES Cervantes de Madrid. “Charla-coloquio - Autómatas, Humanoides, ¿Inteligencia Artificial?”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Madrid, España. AÑO: 11 de Febrero de 2015.
- IEEE Control Systems Society. San Diego Section. “Fractional Order Dynamic Systems and Controls – Introduction, Interpretation and Application”. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): San Diego, California, EEUU. AÑO: 30 de Septiembre de 2005.
- RESEARCH LECTURE
  TÍTULO: Design Methods for Fractional $PI^{\lambda}D^{\mu}$ Controllers. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Center for Self-Organizing and Intelligent System (CSOIS), Utah, EEUU. AÑO: 22 de Septiembre de 2005.

7. PUBLICACIONES DE DIFUSIÓN:

- Libro “Robótica e inteligencia artificial desde una perspectiva de género y de comunicación”. Capítulo “Mujer y STEM”. Cursos de Verano de El Escorial, Universidad Complutense de Madrid, 2018. Pendiente de publicación.
- Revista Mujer Hoy. “Inteligencia Artificial”. Pendiente de publicación.
- Portal Amenaza Roboto (América Latina). “Robótica, género y educación”. 10 de Septiembre de 2018. http://www.amenazaroboto.com/conchamonje
- Revista Nobbot. 8 de marzo de 2018. https://www.nobbot.com/destacados/mujer-y-tecnologia/
- Revista Club Renfe. Sección Creadores. Páginas 54-58, Diciembre 2018.
- Suplemento IDEAS, El País. 30 de Diciembre de 2018.
- Revista Mía. Sección Mujer Global. “La robótica también es de ellas”. Páginas 6-7, Diciembre 2018.
- Suplemento S-MODA, El País. Sección La Mirada – Protagonistas. “Proyectos de mujeres para cambiar el mundo”. Páginas 44-61, 17 de Noviembre de 2018. Enlace a publicación online: https://smoda.elpais.com/moda/19-mujeres-dispuestas-a-cambiar-el-mundo/
- Libro “Mujeres que marcan la diferencia. Iniciativas innovadoras TIC creadas por mujeres”. Capítulo “Desarrollando robots para la inspiración humana”. Fundación Cibervoluntarios, 2018. ISBN: 978-84-09-06176-1. http://innovadorastic.cibervoluntarios.org/wp-content/uploads/2018/11/Libro-Innovadoras-TIC-entero-con-portada.pdf

8. PRENSA ESCRITA, RADIO Y TELEVISIÓN. APARICIÓN EN NUMEROSOS MEDIOS DE DIFUSIÓN: ABC SOLUCIONES: https://www.abc.es/tecnologia/informatica/soluciones/abci-mujeres-somos-igual-valiosas-y-capaces-hombre-y-encima-parimos-201811190156_noticia.html; EFEfututo: https://www.efefuturo.com/tecnologia/humanoides-blandos-convivir-humanos-sin-causarles-dano/; THE OBJECTIVE: http://theobjective.com/further/concha-monje-futuro-robotica-espana/; ESPACIO FUNDACIÓN TELEFÓNICA: https://espacio.fundaciontelefonica.com/noticia/concha-a-monje/?ide=59779; HOLA – SOCIEDAD: https://www.hola.com/sociedad/20180919130044/clara-lago-mujeres-brillan-swarovski/; RETINA – EL PAIS: https://retina.elpais.com/retina/2018/06/01/innovacion/1527864610_361883.html; TELEDIARIO TVE (http://www.rtve.es/alacarta/videos/telediario/telediario-21-horas-14-11-17/4305539/); REVISTA QUO (http://www.quo.es/ciencia/los-grandes-desafios-del-siglo-xxi-estan-en-manos-de-estas-12-cientificas), LA RAZÓN (http://www.larazon.es/sociedad/la-union-hace-la-ciencia-HC16415174); EL PAÍS (http://tecnologia.elpais.com/tecnologia/2017/05/31/actualidad/1496241384_736154.html), EL MUNDO (http://www.elmundo.es/ciencia/2015/04/14/552c14fc22601d9a498b4577.html), EL DIARIO.ES, EFE, 20 MINUTOS, INNOVASPAIN, MADRID PRESS, OSACA, MADRID+D, COOKING IDEAS, REVISTA “COMUNICACIÓN Y PEDAGOGÍA. PROGRAMACIÓN Y ROBÓTICA EDUCATIVA (II)” (http://www.centrocp.com/comunicacion-pedagogia-301-302-programacion-robotica-educativa-ii/), MAGAZINE (UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID) (http://uc3m-magazine.uc3m.es/index.php/2017/10/30/una-investigadora-de-la-uc3m-en-la-seleccion-espanola-de-ciencia-2017/), EL SEMANAL 3 (UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID), REVISTA I-3 (UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID), RADIO 5 (RNE), entre otros.

9. COLABORACIÓN CON UNIVERSIDADES Y CENTROS DE INVESTIGACIÓN:

    - Colaboración con el BioRobotics Institute – Scuola Superiore Sant’Anna, Pisa, Italia, desarrollando labores investigadoras relacionadas con el campo de la Robótica y el Control.

- Colaboración con el Institut für Robotik und Mechatronik - DLR (National Aeronautics and Space Research Centre of the Federal Republic of Germany), desarrollando labores investigadoras relacionadas con el campo de la Robótica y el Control.
- Colaboración con la Universidad Estatal de Utah, EE.UU, desarrollando labores investigadoras relacionadas con el campo de la Robótica y el Control.
- Colaboración con la Universidad de Castilla-La Mancha, España, desarrollando labores investigadoras relacionadas con el campo de la Robótica y el Control.
- Colaboración con el Laboratoire d'Automatique et Productique de la Universidad de Burdeos I, Equipo CRONE, Burdeos, Francia, desarrollando labores investigadoras relacionadas con el campo del Control.
- Colaboración con la Universidad de Extremadura, España, desarrollando labores investigadoras relacionadas con el campo del Control.

MÉRITOS DE GESTIÓN

---

1. DIRECTORA DEL CENTER FOR AERONAUTICAL TRAINING AND SERVICES – CATS-UC3M (HTTP://WWW.ATC.UC3M.ES). CENTRO DE RECIENTE CREACIÓN QUE PRETENDE ACOGER LA DEMANDA DE CONTROLADORES AÉREOS GENERADA POR LA SITUACIÓN ACTUAL DE CAMBIO EN ESTE SECTOR. DESDE 9 DE JULIO DE 2012. EN VIGOR.

2. SECRETARIA DEL DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DESDE EL 24 DE MAYO DE 2011 AL 18 DE MAYO DE 2015.

3. MIEMBRO DE LA JUNTA DE ESCUELA DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DESDE EL 31 DE MARZO DE 2008. EN VIGOR.

4. MIEMBRO DE LA COMISIÓN ACADÉMICA DEL MÁSTER EN ROBÓTICA Y AUTOMATIZACIÓN DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DESDE EL 18 DE JUNIO DE 2012. EN VIGOR.

5. MIEMBRO DE LA COMISIÓN DE EVALUACIÓN DE AYUDAS PARA LA MOVILIDAD DE INVESTIGADORES DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. MAYO 2018.

6. MIEMBRO DEL CONSEJO DE DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DESDE EL 1 DE OCTUBRE DE 2006. EN VIGOR.

OBRAS Y ACTIVIDADES ARTÍSTICAS

---

1. REVISIÓN CIENTÍFICA DE LA NOVELA "LOS TIEMPOS DEL ODIO" DE ROSA MONTERO. AÑO 2018.

2. COROS DE LA CANCIÓN DE LA ARTISTA ROSANA TITULADA ‘CON UNA HORA MENOS’, INCLUIDA EN EL DISCO ‘EN LA MEMORIA DE LA PIEL’. AÑO 2016.

3. LABORES DE DOCUMENTACIÓN Y ASESORAMIENTO SOBRE TECNOLOGÍAS ROBÓTICAS PARA EL CORTOMETRAJE ‘LA CONCIENCIA DORMIDA’. UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. AÑO 2015. SELECCIONADO EN ROS FILM FESTIVAL 2016.

4. REALIZACIÓN DE CORTO DE ANIMACIÓN TITULADO ‘EL JUEGO DEL ESCONDITE’, EN PROCESO DE REGISTRO Y PUBLICACIÓN. AÑO 2015.

5. MIEMBRO DE LA SOCIEDAD GENERAL DE AUTORES Y EDITORES (SGAE) DESDE 2013 POR LA AUTORÍA DE LA ADAPTACIÓN AL INGLÉS DE LA LETRA DE LA CANCIÓN ‘BUENOS DÍAS MUNDO’ DE LA CANTANTE ROSANA, PUBLICADA EN SU ÁLBUM ‘8 LUNAS’, EDITADO EN 2013.

6. CONTRATO CON LA CANTANTE ROSANA POR LA ADAPTACIÓN AL INGLÉS DE LA LETRA DE LA CANCIÓN ‘BUENOS DÍAS MUNDO’, PUBLICADA EN SU ÁLBUM ‘8 LUNAS’, EDITADO EN 2013.

7. CONTRATO CON LA PRODUCTORA AUDIOVISUAL USER T38 S.L. PARA REALIZAR LABORES DE DOCUMENTACIÓN Y ASESORAMIENTO SOBRE DISPOSITIVOS Y TECNOLOGÍAS ROBÓTICAS PARA LA PELÍCULA ‘AUTOMATA’. PRODUCTOR Y ACTOR: ANTONIO BANDERAS. DIRECCIÓN Y GUIÓN: GABE IBÁÑEZ. AÑO 2012.

Luis Moreno

Short CV

Engineering Systems and Automation Department
Politechnic School - Universidad Carlos III
C/ Butarque n.15 - Leganés (Madrid, Spain)
Phone: +34916246012
E-mail: moreno@ing.uc3m.es

Research topics

Mobile manipulators, light robots, advanced actuators, mobile robots, path planning, perception, navigation, environment modeling and exoskeletons.

Education

PhD in Industrial Engineering **(**1988**)** and Industrial Engineer (1984) from Univ. Politecnica de Madrid**.**

Positions

- Full Professor at Polytechnic School of Univ. Carlos III de Madrid (2009 – Currently)
- Professor at Polytechnic School of Univ. Carlos III de Madrid (1994 – 2009)
- Professor at Industrial Engineering School of Univ. Politécnica de Madrid (1992-1994)
- Professor at Informatics School of Univ. Politécnica de Madrid (1986-1992)
- Assistant Professor at Informatics School of Univ. Politécnica de Madrid (1986-1989)

Research projects

- Participation in more than 40 research projects with public funding and 23 project with private funding.
- Author of 3 patents.
- The most important projects in the last 5 years are:
    - SPAMUS project is an international European Union project to develop an active suit based on smart actuators to help astronauts in spatial missions.
    - Robohealth project is focused on the development of exoskeletons for the rehabilitation of shoulder-arm-hand based on advanced actuators.
    - The HYPER Project focus on neurorobotic (NR) and motor neuroprosthetic (MNP) devices in close cooperation with the human body, both for rehabilitation and functional compensation of motor disorders in activities of daily living.
    - The Therapeutic Glove proiect focus on the development of an actuated glove for hand rehabilitation based on Shape Memory Alloys actuators.

- The Tuñel project focus on the development of path planning methods and localization methods based on LIDAR technologies for mining robots.

Publications

- 5 books
- 18 books chapters
- 70 Journal papers
- 156 conference papers.
- Supervisor of 25 PhD thesis.

Recent publications (last 5 years)

- D. Copaci, F. Martín, L. Moreno, D. Blanco, **SMA based elbow exoskeleton for rehabilitation therapy and patient evaluation**, IEEE Access, Vol 7, Pages: 31473-31484March 25, (2019), DOI: 10.1109/ACCESS.2019.2902939
- J.V. Gómez, D. Álvarez, S. Garrido, L. Moreno, **Fast Method for Eikonal Equations: an Experimental Survey ,** IEEE Access, Vol: 7(1) , December, (2019), pags: 39005-39029, 2019, DOI: 10.1109/ACCESS.2019.2906782
- Á. Villoslada, C. Rivera, N. Escudero, F. Martín, D. Blanco, and L. Moreno, **Hand Exo-Muscular System for Assisting Astronauts During Extravehicular Activities** Soft Robotics, Nov, (2018), DOI: https://doi.org/10.1089/soro.2018.0020.
- Copaci D, Cano E, Moreno L, Blanco D, **New Design of a Soft Robotics Wearable Elbow Exoskeleton Based on Shape Memory Alloy Wire Actuators**Applied Bionics and Biomechanics, (2017), Article ID 1605101, 11pags, DOI: https://doi.org/10.1155/2017/1605101
- Gomez J, Alvarez D, Garrido S, Moreno L, **Fast Marching-based globally stable motion learning,** Soft Computing, Vol: 21 issue 10 (2017), Pages: 2785-2798, 2017, DOI: 10.1007/s00500-015-1981-1.
- F. Martín, J. Carballeira, L. Moreno, S. Garrido, P. González, **Using the Jensen-Shannon, Density Power, and Itakura-Saito divergences to implement an evolutionary-based global localization filter for mobile robots,** Journal of IEEE Access , vol 5, Page(s): 13922 - 13940, Junio 2017, DOI: 10.1109/ACCESS.2017.2724199
- V. González, C. A. Monje, L. Moreno, C. Balaguer, **UAVs Mission Planning with Flight Level Constraint Using Fast Marching Square Method,** Robotics and Autonomous Systems, Vol: 94 , Páginas: 162 - 171, 2017, DOI: 10.1016/j.robot.2017.04.021.
- F. Martín, S. Garrido, L. Moreno, **Fast Marching subjected to a Vector Field - path planning method for Mars rovers, Expert Systems with Applications,** Vol :78 , Pages: 334-346, 2017, DOI: 10.1016/j.eswa.2017.02.019.
- F. Martín, L. Moreno, S. Garrido, D. Blanco. "**Kullback-leibler Divergence-based Differential Evolution Markov Chain Filter for Global Localization of Mobile Robots." Sensors (**MDPI AG (Basel, Switzerland), ISSN 1424-8220)**.** Vol: **15, (**DOI: 10.3090/s 150923431) Pág. 23431 – 23458. Fecha: 09/2015
- Villoslada, N. Escudero, F. Martín, A. Flores, C. Rivera, M. Collado, L. Moreno. "**Position control of a shape memory alloy actuator using a four-term bilinear PID Controller.". Sensors and Actuators A: Physical.** Volume 236, 1 December 2015, Pages 257–272.
- D. Alvarez, Javier V. Gomez, S. Garrido, L. Moreno, **3D Robot Formations Path Planning**

with Fast Marching Square. **Journal of Intelligent and Robotics Systems.** Vol: **80, Issue 3,** Pages: 507 -523, DOI: 10.1007/s10846-015-0187-1, December 2015

- A. Villoslada, A. Flores, D. Copaci, D. Blanco, L. Moreno." **High displacement flexible shape memory alloy actuator for soft wearable robots."** Robotics and Autonomous Systems. Volume 73, November 2015, Pages 91–101. Wearable Robotics
- M. Galvan-Sosa, J. Portilla, J. Hernandez-Rueda, J. Siegel, L. Moreno, J. Solis. **"Multiple One-Dimensional Search (MODS) algorithm for fast optimization of laser–matter interaction by phase-only fs-laser pulse shaping."** *Applied Physics B- Lasers (*ISSN:0946-2171, DOI 10.1007/s00340-013-5757-y). September 2014, Volume 116, Issue 3, pp 747-753.
- Flores-Caballero, A.; Copaci, D.; Blanco, M.D.; Moreno, L.; Herrán, J.; Fernández, I.; Ochoteco, E.; Cabañero, G.; Grande, H. Innovative Pressure Sensor Platform and Its Integration with an End-User Application. ***Sensors* 2014**, ***14***, 10273-10291.
- F. Martín; L. Moreno; D. Blanco; M.L. Muñoz. "Kullback-Leibler Divergence-based Global Localization for Mobile Robots". **Robotics and Autonomous Systems**. Vol. 62. No. 2, pp. 120-130. 2014. ISSN 0921-8890.
- F. Martin, R. Triebel, L. Moreno, R. Siegwart. **Two different tools for three-dimensional mapping: DE-based scan matching and Feature-based Loop detection**, Robotica**.** Vol: 1, Pages: 19-41, 2014

Management activities

- Member of Instituto Pedro Juan de Lastanosa (University Carlos III).
- Member of the INAECU Institute (University Carlos III)
- Member of Pedro Juan de Lastanosa's scientific steering committee (2003-on progress).
- Chairman of the organizational board in the International Symposium on Automation and Robotics in Construction (ISARC'99), organized by Universidad Carlos III de Madrid.
- Head of the Dept of Systems's Engineering and Automation at Universidad Carlos III de Madrid (2006-2010).
- Coordinator of the project evaluation in the Robotics and Automation area in the Spanish National Evaluation board (ANEP) (2007-2009)
- Member of the ANECA Acreditation Evaluation Board for Electrical and Telecommunication Engineering (2016-) and the Engineering and Architecture Board (2015-2016).

Other accomplishments

- Member of the Advisors Comitte for the ESA Peraspera initiative (2015 -)
- Member of the editorial board of the International Journal of Computational Vision and Robotics (2009).
- Member of the committee of experts to assess Spanish National Projects (1997, 2005, 2009, 2011).
- Technical reviewer for different congress ICRA, IROS, IAV, CLAWAR.
- Technical reviewer in the Journal of Intelligent and Robotics Systems, IEEE Trans. On Robotics and Automation, Robotics and Autonomous Systems, Robotica.
- Member of the National Organizing Committee in the International, Symposium on Automation and Robotics in Construction , ISARC'99.
- Member of the National Organizing Committee in the International Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles (IAV'98) and Humanoids 2014.

- Member of the National Organizing Committee in the International Congress on Intelligent Robots and Sensors IROS 2018.
- IEEE member
- IFAC member
- Sexenios (6 year research evaluation periods): 5.
- Quinquenios (5 years teach evaluation periods): 6.

Awards

- In 2003, Colegio Oficial de Ingenieros de Industriales de Madrid awarded the final degree project to Beatriz López Rodero (under my supervision).
- 'Fundacion Artigas' awarded my PhD thesis in 1989.
- In 1989, CEOE fundation, awarded ESABE prize to the Dpt of Automation, Electronics Engineering and Industrial Informatics by its research activities.
- In 1988, Fundación Universidad-Empresa awarded the Department of Automation, Electronics Engineering and Industrial Informatics as the best university department.

Parte A. DATOS PERSONALES

Fecha del CVA	01/09/2018

Nombre y apellidos	Miguel Ángel Salichs Sánchez-Caballero		
Núm. identificación del investigador		Researcher ID	
		Código Orcid	0000-0002-0263-6606

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad Carlos III de Madrid		
Dpto./Centro	Ingeniería de Sistemas y Automática / Escuela Politécnica		
Dirección	Av. De la Universidad 30, Leganés, 28911		
Categoría profesional	Catedrático Universidad	Fecha inicio	1991

A.2. Formación académica

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Ingeniero Industrial	Univ. Polit. Madrid E.T.S.I. Industriales	1978
Doctor Ingeniero Industrial	Univ. Polit. Madrid E.T.S.I. Industriales	1982

A.3. Indicadores generales de calidad de la producción científica

Sexenios obtenidos: 4
Tesis dirigidas últimos diez años: 8
Citas totales (Google Académico): 2.879
Citas desde 2013 (Google Académico): 1.137
Promedio de citas/año durante los últimos 5 años: 227
Publicaciones en Q1 (JCR): 13
Índice h (Google Académico): 27

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM

Miguel A. Salichs es uno de los pioneros en el campo de la robótica. Fue miembro del grupo de la Universidad Politécnica de Madrid que diseñó y construyó algunos de los primeros robots manipuladores que se desarrollaron en España. Al comienzo de los años 80 fue también pionero en trabajar en el área de la robótica móvil y en los 90, ya en la Universidad Carlos III de Madrid, lo hizo en el campo de la robótica social, campo en el que todavía sigue centrando sus investigaciones. Dentro de este campo destacan, tanto algunos de los robots desarrollados, como por ejemplo el robot Maggie, como sus investigaciones en temas vinculados a la robótica social, como pueden ser los sistemas naturales de interacción humano-robot o las arquitecturas bioinspiradas de toma de decisiones del robot. En los últimos años ha aplicado sus conocimientos al desarrollo de robots sociales para niños y para personas mayores.

Ha ocupado cargos relevantes en sociedades científicas nacionales e internacionales. Entre otros puestos, ha sido Presidente del Comité Técnico de Vehículos Autónomos Inteligentes de la Federación Internacional de Control Automático (IFAC), miembro del Policy Committee de la (IFAC), Presidente del Comité Español de Automática, representante español en la Red de Investigación Europea de Robótica (EURON) y actualmente es responsable de la Secretaría Técnica de la Plataforma Tecnológica Española de Robótica (HispaRob).

Ha ocupado también cargos vinculados a la gestión de la investigación, entre otros, ha sido Gestor del Programa Nacional de Investigación Español en Diseño y Producción Industrial y Vicerrector de Infraestructuras Académicas de la Universidad Carlos III de Madrid. En la actualidad es Presidente del área de Producción Industrial, Ingeniería Civil y Arquitectura e Ingenierías para la Sociedad de la Agencia Estatal de Investigación.

Ha sido editor asociado de varias revistas, entre las que se encuentra el International Journal of Social Robotics, única revista internacional especializada en este tipo de robots, y ha presidido o formado parte del Comité Científico de múltiples congresos internacionales.

Ha participado en numerosos proyectos de investigación nacionales e internacionales, en la mayoría actuando como investigador principal.

Los resultados de sus investigaciones se han plasmado en más de 200 publicaciones y patentes, y ha dirigido un gran número de tesis doctorales. Entre sus discípulos se encuentran ya catedráticos de prestigio.

Ha compaginado sus trabajos de investigación en líneas de futuro, con la transferencia de tecnología y la colaboración con empresas. Entre estas, cabe destacar la Cátedra Peugeot que ha dirigido durante más de 15 años.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES

C.1. Publicaciones recientes más relevantes

- J.F. Gorostiza, F. Alonso, A. Castro-Gonzalez, M.A. Salichs. 2017. Sound Synthesis for Communicating Nonverbal Expressive Cues. IEEE Access. 5(1), pp.1941-1957. 2017. (Q1 JCR)
- F. Alonso, J.J. Gamboa-Montero, J.C. Castillo, A. Castro-Gonzalez, M.A. Salichs. 2017. Detecting and classifying human touches in a social robot through acoustic sensing and machine learning. Sensors. 17(5), pp. 1138. (Q1 JCR)
- F. Alonso, A. Castro-Gonzalez, M. Malfaz, J.C. Castillo, M.A. Salichs. 2017. Identification and distance estimation of users and objects by means of electronic beacons in social robotics. Expert Systems with Applications. vol 86, pp. 247-257 (Q1 JCR)
- J.C. Castillo, A. Castro-Gonzalez, Antonio Fernández-Caballero, José Miguel Latorre, José Manuel Pastor, Alicia Fernández-Sotos, M.A. Salichs. 2016. Software Architecture for Smart Emotion Recognition and Regulation of the Ageing Adult. Cognitive Computation, vol: 8, number: 2, pages: 357 - 367. (Q1 JCR)
- M.A. Salichs, I. P. Encinar, E. Salichs, A. Castro-Gonzalez, M. Malfaz. 2016. Study of Scenarios and Technical Requirements of a Social Assistive Robot for Alzheimer's Disease Patients and Their Caregivers. International Journal of Social Robotics. 8(1), pp. 85-102. 2016. (Q2 JCR)
- F Alonso-Martín, A Castro-González, FJFG Luengo, MÁ Salichs. 2015. Augmented Robotics Dialog System for Enhancing Human–Robot Interaction. Sensors. 15(7), pp. 15799-15829. (Q1 JCR)
- Ana Corrales; María Malfaz; Miguel A. Salichs. 2014. Signage system for the navigation of autonomous robots in indoor environments. IEEE Transactions on Industrial Informatics. 10 (1), pp. 680 – 688. (Q1 JCR)
- Ramón Barber; Valerie Zwilling; Miguel A. Salichs. 2014. Algorithm for the evaluation of imperfections in auto bodywork using profiles from a retroreflective image. Sensors. 14(2), pp. 2476-2488. (Q1 JCR)
- Fernando Alonso; María Malfaz; Joao Sequeira; Javier F. Gorostiza; Miguel A. Salichs. 2013. A multimodal emotion detection system during human-robot interaction. Sensors. 13 (11), pp. 15549-15581. (Q1 JCR)
- Álvaro Castro; María Malfaz; Miguel A. Salichs. 2013. An autonomous social robot in fear. IEEE Transactions on Autonomous Mental Development. 5 (2), pp. 135–151. (Q2 JCR)
- Víctor González-Pacheco; María Malfaz; Fernando Fernández; Miguel A. Salichs. 2013. Teaching human poses interactively to a social robot. Sensors. 13 (9), pp. 12406-12430. (Q1 JCR)
- Miguel A. Salichs; María Malfaz. 2012. A new approach to modelling emotions and their use on a decision making system for artificial agent. IEEE Transactions on Affective Computing. 3 (1), pp.56-68. (Q1 JCR)
- Fernando Alonso; Javier F. Gorostiza; María Malfaz; Miguel A. Salichs. 2012. User localization during human-robot interaction. Sensors. 12 (7), pp. 9913-9935. (Q1 JCR)
- María Malfaz; Álvaro Castro; Ramón Barber; Miguel A. Salichs. 2011. A biologically inspired architecture for an autonomous and social robot. IEEE Transactions on Autonomous Mental Development. 3 (3), pp. 232–246. (Q1 JCR)

C.2. Proyectos

Título: Desarrollo de Robots Sociales para Ayuda a Mayores con Deterioro Cognitivo. **Ref:** DPI2014-57684-R **Convocatoria:** Nacional **Entidad de realización:** Universidad Carlos III de Madrid **Investigador responsable:** Miguel Ángel Salichs **Entidad financiadora:** Ministerio de Economía y Competitividad **Tipo de participación:** Investigador principal **Fecha de inicio:** 01/01/2015 **Fecha fin:** 31/12/2018

Título: MONARCH: Multi-Robot Cognitive Systems Operating in Hospitals. **Ref:** FP7-ICT-2011-9 **Convocatoria:** Unión Europea **Entidad de realización:** Universidad Carlos III de Madrid **Investigador responsable UC3M:** Miguel Ángel Salichs Sánchez-Caballero **Entidad financiadora:** Comisión Europea **Tipo de participación:** Investigador principal **Fecha de inicio:** 01/02/2013 **Fecha fin:** 31/01/2016

Título: Aplicaciones de los Robots Sociales. **Ref:** DPI2011-26980 **Convocatoria:** Nacional **Entidad de realización:** Universidad Carlos III de Madrid **Investigador responsable:** Miguel Ángel Salichs **Entidad financiadora:** Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de participación:** Investigador principal **Fecha de inicio:** 01/01/2012 **Fecha fin:** 31/12/2014

Título: AROS: Una Nueva Aproximación a los Robots Sociales. **Ref:** DPI2008-01109 **Convocatoria:** Nacional **Entidad de realización:** Universidad Carlos III de Madrid **Investigador responsable:** Miguel Ángel Salichs **Entidad financiadora:** Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de participación:** Investigador principal **Fecha de inicio:** 01/01/2009 **Fecha fin:** 31/03/2012

Título: Interacción igual a igual entre hombre y robot. **Ref:** DPI 2005-00309 **Convocatoria:** Nacional **Entidad de realización:** Universidad Carlos III de Madrid **Investigador responsable:** Miguel Ángel Salichs **Entidad financiadora:** Ministerio de educación y ciencia **Tipo de participación:** Investigador principal **Fecha de inicio:** 31/12/2005 **Fecha fin:** 30/12/2008

Título: International Virtual Laboratory on Mechatronics **Ref:** ASIE/2004/091-623 **Convocatoria:** Unión Europea **Entidad de realización:** Universidad Carlos III de Madrid **Investigador responsable UC3M:** Miguel Ángel Salichs **Entidad financiadora:** Comision Europea **Tipo de participación:** Investigador principal **Fecha de inicio:** 09/12/2004 **Fecha fin:** 08/12/2006

Título: PRA: Asistente Robótico Personal. **Ref:** DPI2002-00188 **Convocatoria:** Nacional **Entidad de realización:** Universidad Carlos III de Madrid **Investigador/es responsable/es:** Miguel Ángel Salichs **Entidad financiadora:** Ministerio de Ciencia y Tecnología **Tipo de participación:** Investigador principal **Fecha de inicio:** 01/12/2002 **Fecha fin:** 31/03/2006

C.3. Contratos

Denominación del proyecto: Cátedra Peuget para fomento de la investigación en el Área de Ingenieria de Sistemas y Automática. **Investigador responsable:** Miguel Ángel Salichs **Entidad financiadora:** Peugeot-Citroen PSA **Fecha inicio:** 16/02/1998 **Fecha fin:** 25/06/15

Denominación del proyecto: ENERGOS **Investigador responsable:** Miguel Angel Salichs (Universidad Carlos III de Madrid) **Entidad financiadora:** Diagnostiqa Consultoría Técnica S.L. **Fecha inicio:** 01/10/2009 **Fecha fin:** 30/06/2012

C.4. Patentes

Denominación: Robot para la inspección de palas de aerogeneradores

Inventores/autores: Ramón Barber; María Malfaz; Miguel Á. Salichs
Entidad titular: Universidad Carlos III de Madrid **Número de patente:** ES2533277
País de prioridad: España **Fecha:** 04/10/2013

Denominación: Method and system of characterisation of a surface defect of a workpiece.
Inventores/autores: R. Barber; M.Á. Salichs, J.M. Pequeño, V. Nalewajk, Y. Bertret
Entidad titular: PSA Peugeot Citroën **Número de solicitud:** EP2109079 (A1)
País de prioridad: España **Fecha:** 2009

Denominación: Procede et installation de caracterisation d'un defaut de surface sur une piece. **Inventores/autores:** R. Barber; M. Á. Salichs, J.M. Pequeño, V. Nalewajk, Y. Bertret **Entidad titular:** PSA Peugeot Citroën **Número de solicitud:** FR2930032 (A1) **País de prioridad:** Francia **Fecha:** 2009

Denominación: Sistema de control de una óptica motorizada de distancia focal variable.
Inventores/autores: Miguel Ángel Salichs; Arturo de la Escalera; José María Armingol
Entidad titular: Universidad Carlos III de Madrid
Número de solicitud: ES2134116. **País de prioridad:** España **Fecha:** 2000

Denominación: System to obtain the local position of a mobile object.
Inventores/autores: Miguel Ángel Salichs
Entidad titular: Universidad Carlos III de Madrid **Número de solicitud:** P8802331.
País de prioridad: España **Fecha:** 1988

C.5 Últimas tesis dirigidas

- Raul Pérula. *Autonomous decision-making for socially interactive robots*. Supervisors: A. Castro, M. Abderrahim, Tutor: M.A. Salichs, Sobresaliente "Cum Laudem", 2017.
- V. González. *Human Robot Interaction in Active Learning*. Sobresaliente "Cum Laude". Directores: M.A.Salichs; M.Malfaz. 2015.
- A. Ramey. *Local User Mapping Via Multi-Modal Fusion For Social Robots*. Sobresaliente "Cum Laude". Directores: M.A.Salichs; M.Malfaz. 2015.
- F. Alonso. *Sistema de interacción humano-robot basado en diálogos multimodales y adaptables*. Sobresaliente "Cum Laude". Directores: M.A.Salichs; J.F.Gorostiza. 2014.

C.6 Cargos relevantes

- Editor Asociado del International Journal of Social Robotics
- Presidente del área de Producción Industrial, Ingeniería Civil y Arquitectura e Ingenierías para la Sociedad de la Agencia Estatal de Investigación
- Responsable de la Secretaría Técnica de la Plataforma Tecnológica Española de Robótica (HispaRob)
- Representante español en la Red de Investigación Europea de Robótica
- Presidente del Comité Español de Automática
- Gestor del Programa Nacional de Investigación Español en Diseño y Producción Industrial
- Miembro del Comité Editorial de Integrated Computer-Aided Engineering
- Miembro del Policy Committee de la Federación Internacional de Control Automático (IFAC)
- Presidente del Comité Técnico de Vehículos Autónomos Inteligentes de la Federación Internacional de Control Automático (IFAC)
- Vicerrector de la Universidad Carlos III de Madrid