



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 antibalaceo 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 -1999 Investigador 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- 2003 Investigador 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 -2007 Investigador 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 -2010 Investigador 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 móviles”**. 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 Enhanced 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. Martín-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 Outdoor 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)

Contribuciones a Congresos: 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 evaluación 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.



Parte A. DATOS PERSONALES		Fecha del CVA	15/10/2019
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 Scholar)	22
Índice i10 (Google Scholar)	41
Citas (Google Scholar)	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 Massachusetts Institute of Technology (MIT) y el Laboratoire d'Automatique 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:	<i>Arevalo, J.C and García, E.</i>
TÍTULO:	<i>Impedance Control for Legged Robots: An insight into the Concepts Involved</i>
REVISTA:	<i>IEEE Transactions on Systems Man and Cybernetic Part C- Applications and Reviews, Vol. 42, No. 6, pp. 1400-1411, 2012</i>
ISSN: 1094-6977	FACTOR IMPACTO (año 2011): 2.009 JCR RANK: 3/20 (Computer Science, Cybernetics)
<hr/>	
AUTORES:	<i>Sanz-Merodio, D., Cestari, M., Arevalo, J. and García, E.</i>
TÍTULO:	<i>Control Motion Approach of a Lower Limb Orthosis to Reduce Energy Consumption</i>
REVISTA:	<i>International Journal of Advanced Robotic Systems, Vol. 9, 232, 2012.</i>
DOI:	<i>10.5772/51903</i>
ISSN: 1729-8806	FACTOR IMPACTO (año 2011): 0.375 JCR RANK: 16/19 (Robotics)
<hr/>	
AUTORES:	<i>García, E., and P. Gonzalez de Santos</i>
TÍTULO:	<i>Modular and versatile platform for the benchmarking of modern actuators for robots</i>
REVISTA:	<i>Smart Structures and Systems, An International Journal, Vol.11 No.2, 2013</i>
ISSN: 1738-1584	FACTOR IMPACTO (año 2011): 1.231 JCR RANK: 28/118 (Engineering, Civil)
<hr/>	
AUTORES:	<i>Sanz-Merodio, D., Cestari, M., Arevalo, J. and García, E.</i>
TÍTULO:	<i>Exploiting joint synergy for actuation in a lower-limb active orthosis</i>



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 **García, 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 **García, 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. García
 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. García
 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: **García, 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. García
 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. García
 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)

TÍTULO 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**

TÍTULO 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**

TÍTULO DEL PROYECTO: *Clinical Evaluation of Gait Training with Exoskeleton in Children with Spinal Muscular Atrophy (EXOTrainer)*

ENTIDAD FINANCIADORA: European Commission ((EU FP7-601116 Echord++)

FINANCIACIÓN: 300.000 Euros

DURACION DESDE: 1 enero 2015

HASTA: 30 junio 2016



INVESTIGADOR PRINCIPAL: Elena García Armada (Coordinator)

TÍTULO 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

TÍTULO DEL PROYECTO: Disruptive technologies for effectively rehabilitating chronic ambulatory disability (MARSII)

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**

TÍTULO: 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 MARSII BIONICS SL

SOLICITANTES (p.o. de firma): M. Cestari, D. Sanz-Merodio, **E. García**

TÍTULO: 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 MARSII BIONICS SL

SOLICITANTES (p.o. de firma): **E. García** M. Cestari, D. Sanz-Merodio, X. Carrillo de Hijes

TÍTULO: 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 19/02/2019 **ENTIDAD TITULAR:** CSIC-UPM (85%), MARSII BIONICS SL (15%)

Fecha del CVA	25/02/2020
---------------	------------

Parte A. DATOS PERSONALES

Nombre y Apellidos	Pablo Gil Vazquez		
DNI/NIE/Pasaporte		Edad	
Núm. identificación del investigador	Researcher ID	J-1286-2014	
	Scopus Author ID	7004814552	
	Código ORCID	0000-0001-9288-0161	

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad de Alicante		
Dpto. / Centro	/ Instituto Universitario de Investigación Informática		
Dirección	Alicante		
Teléfono		Correo electrónico	
Categoría profesional	Director de Instituto de Investigación	Fecha inicio	2019
Espec. cód. UNESCO			
Palabras clave			

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

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Doctorado Interuniversitario de automática y robotica	Universidad de Alicante	2008
Ingeniero en Informática	Universidad de Alicante	1999

A.3. Indicadores generales de calidad de la producción científica

Sexenios CNEAI investigación: 3 (ratio 1), último en 31/12/2018

Quinquenios docentes: 3 (ratio 1), último en 01/01/2016

*Citas totales: 346 (WoS), 476 (SCOPUS), 1444 (Google Scholar) (a fecha 15/01/2020)

*Indice-h: 8 (WoS), 10 (SCOPUS), 17 (Google Scholar)

*Promedio citas/años (últimos 5 años, 2015-2019): 34.2 (WoS) 47 (SCOPUS)

*Indice-i10: 40 (Google Scholar)

Publicaciones en revistas científicas 39 de las cuales:

*Revistas JCR: 30 (16 muy relevantes).

*Revistas SJR: 37, (los 30 JCR + otras 7 SJR: 2 en Q2, 1 en Q3 y 4 en Q4)

*Revistas indexadas en otras bases de datos: 2

Publicaciones de investigación en congresos: 54 internacionales y 27 nacionales.

Capítulos de libro con índice (indexados en SPI): 2

Libro colección CEA (Pearson-Prentice Hall): 1

Publicaciones docentes:

*Libros completos: 2 y cap.libros: 32

*Jornadas y congresos: 25

*Redes y proyectos de innovación educativa: 35

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM

Pablo Gil es Doctor Ingeniero en Informática por la Universidad de Alicante, comenzó su labor investigadora con un contrato en la Universidad Miguel Hernández y posteriormente obtuvo una beca FPU en la Universidad de Alicante, para después ocupar plaza de profesor Ayudante y finalizar su tesis doctoral. Desde 2002, pertenece al grupo de investigación

de "Automática, Robótica y Visión Artificial" y de 2003 a 2009, ocupó plaza de Titular de Escuela. Actualmente, P. Gil ocupa plaza de Profesor Titular de Universidad desde 2009. Sus líneas de investigación se centran en visión por computador y percepción táctil aplicada a manipulación robótica inteligente y a robots autónomos en general. En estas líneas cuenta con más de un centenar de publicaciones entre revistas (destacan 30 JCR-ISI), congresos (destacan 1 'Best Paper Award' en ICINCO 2017, 1 Mejor comunicación en JA 2002, 1 Mejor revisor científico JA 201) y capítulos de libro. P. Gil ha participado en 18 proyectos públicos competitivos de I+D+i de los cuales ha sido investigador principal en 7 (1 europeo, 3 nacionales MINECO, 1 CDTI, 1 regional, 1 local). Además es miembro Senior de IEEE (Institute of Electrical and Electronics Engineers) desde 2014, actualmente es secretario del capítulo español de IEEE-RAS (Robotics and Automation Society), así como socio de CEA-IFAC (Comité Español de Automática). P. Gil participa habitualmente en comités técnicos de revisión en publicaciones JCR-ISI y congresos científicos internacionales en la temática de robótica, visión y automatización en la industria 4.0 (ICRA, IROS, ICPR, CASE,...), así como en la evaluación de proyectos de convocatorias públicas nacionales y regionales a través de la AEI (Agencia Estatal de Investigación). Además, destacar que ha sido Editor-Jefe de un número especial en la revista Journal of Sensors y otro en la revista Electronics, ambos en la temática de manipulación robótica inteligente. Por otro lado, P. Gil pertenece al comité editorial de 2 revistas JCR-ISI (Mathematical Problems in Engineering, International Journal of Advanced Robotic Systems) y 1 revista indexada en WoS-SCIE (Education Research International). Mencionar que Pablo Gil pertenece a la comisión académica de doctorado del Instituto Universitario de Investigación Informática de la Universidad de Alicante, donde además en el pasado ocupó el cargo de subdirector (2013-2015), Secretario (desde Marzo de 2016-hasta Febrero de 2019) y actualmente, desde Marzo de 2019, ostenta el puesto de Director. Finalmente, destacar que P. Gil fue galardonado con el premio a la Excelencia Docente en 2011, de carácter competitivo y con dotación económica, que concede el consejo social de la Universidad de Alicante y la Generalitat Valenciana (GV) y dispone de 3 quinquenios docentes (2001-2005, 2006-2010, 2011-2015) y 3 sexenios de investigación (2001-2006, 2007-2012, 2013-2018).

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES (ordenados por tipología)

C.1. Publicaciones

- 1 **Artículo científico**. Samer Alashad; et al. (4/4). 2019. Precise Ship Location with CNN Filter Selection from Optical Aerial Images IEEE Access. IEEE. 7, pp.96567-96582. ISSN 2169-3536.
- 2 **Artículo científico**. Antonio Javier Gallego; et al. (4/3). 2019. Semantic segmentation of SLAR imagery with Convolutional LSTM Selectional AutoEncoders Remote Sensing. MDPI. 11-12, pp.1402:1-1402:22. ISSN 2072-4292.
- 3 **Artículo científico**. Antonio-Javier Gallego; et al. (4/3). 2019. Detection of bodies in maritime rescue operations using Unmanned Aerial Vehicles with multispectral cameras Journal of Field Robotics. Wiley. 36-4, pp.782-796. ISSN 1556-4967.
- 4 **Artículo científico**. Mario Nieto; et al. (4/3). 2018. Two-stage Convolutional Neural Network for Ship and Spill Detection Using SLAR images IEEE Transactions on Geoscience and Remote Sensing. IEEE. 56-9, pp.5217-5230. ISSN 0196-2892.
- 5 **Artículo científico**. Andrés Ubeda; et al. (7/4). 2018. A vision-driven collaborative robotic grasping system tele-operated by surface electromyography Sensors. MDPI-Basel. 18-7, pp.2366:1-2366:11. ISSN 1424-8220.
- 6 **Artículo científico**. Antonio Javier Gallego; Antonio Pertusa; Pablo Gil. (3/3). 2018. Automatic Ship Classification from Optical Aerial Images with Convolutional Neural Networks Remote Sensing. MDPI. 10-3, pp.1-19. ISSN 2072-4292.
- 7 **Artículo científico**. Pablo Gil Vazquez; Beatriz Alacid Soto. (2/1). 2018. Oil Spill Detection in Terra-Side-Looking Airborne Radar Images Using Image Features and Region Segmentation Sensors. MDPI. 18(1)-151, pp.1-15. ISSN 1424-8220.
- 8 **Artículo científico**. Pablo Gil Vazquez; et al. (4/1). 2016. Robotic Perception of the Sight and Touch to Interact with Environments Journal of Sensors. Hindawi. 2016-1751205, pp.1-2. ISSN 1687-725X.

- 9 **Artículo científico.** Carlos M. Mateo Agullo; Pablo Gil Vazquez; Fernando Torres Medina. (3/2). 2016. Visual perception for the 3D recognition of geometric pieces in robotic manipulation The International Journal of Advanced Manufacturing Technology. Springer London. 83-9, pp.1999-2013. ISSN 0268-3768.
- 10 **Artículo científico.** Angel Sempere; et al. (5/3). 2015. Control and guidance of low-cost robots via gesture perception for monitoring activities in the home Sensors. MDPI. 15-12, pp.31268-31292. ISSN 1424-8220.
- 11 **Artículo científico.** Gil, P.; et al. (5/1). 2013. Web-based OERs in computer networks International Journal of Engineering Education. Engineering World- Tempus Publication. 29-6, pp.1537-1550. ISSN 0949-149X.
- 12 **Artículo científico.** Edison Velasco; et al. (4/3). 2020. Clasificación de objetos usando percepción bimodal de palpación única en acciones de agarre robótico Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. Comité Español de Automática (CEA). 17-1, pp.44-55. ISSN 1697-7912, ISBN 978-3-030-11291-2.
- 13 **Artículo científico.** Brayan Stiven Zapata Impata; Pablo Gil Vazquez; Fernando Torres Medina. (3/2). 2019. Tactile-driven Grasp Stability and Slip Prediction Robotics. MDPI. 8(4)-85, pp.1-20. ISSN 2218-6581.
- 14 **Artículo científico.** Brayan S. Zapata Impata; Pablo Gil Vazquez; Fernando Torres Medina. (3/2). 2019. Learning Spatio-temporal Tactile Features With A ConvLSTM For Direction Of Slip Detection Sensors. MDPI. 19-3, pp.523:1-523:16. ISSN 1424-8220.
- 15 **Artículo científico.** Brayan Stiven Impata Zapata; et al. (4/2). 2019. Fast Geometry-based Calculus of Grasping Points on Three-dimensional Point Clouds International Journal of Advanced Robotic Systems. Sage publishing. pp.1-18. ISSN 1729-8814.
- 16 **Artículo científico.** Antonio Javier Gallego; et al. (4/2). 2018. Segmentation of Oil Spills on Side-Looking Airborne Radar imagery with Autoencoders Sensors. MDPI. 18(3)-151, pp.1-16. ISSN 1424-8220.
- 17 **Artículo científico.** Pablo Gil. (1/1). 2017. Short Project-Based Learning with MATLAB Applications to support the Learning of Video-Image Processing Journal of Science Education and Technology. Springer. ISSN 1059-0145.
- 18 **Artículo científico.** Carlos Mateo Agullo; Pablo Gil Vazquez; Fernando Torres Medina. (3/2). 2016. 3D Visual Data-driven Spatiotemporal Deformations for Non-Rigid Object Grasping using Robot-Hands Sensors. MDPI. 16(5)-640, pp.1-25. ISSN 1424-8220.
- 19 **Artículo científico.** Gil, P.; Mateo, C.; Torres, F.(3/1). 2014. 3D visual sensing of the human hand for the remote operation of a robotic hand International Journal of Advanced Robotic Systems. IntechOpen. 11-1, pp.1-13. ISSN 1729-8806.
- 20 **Artículo científico.** Cazorla, M.; et al. (5/2). 2014. An improvement of a SLAM RGB-D method with movement prediction derived from a study of visual features Advanced Robotics. Francis and Taylor. 28-18, pp.1231-1242. ISSN 0169-1864.
- 21 **Artículo científico.** Gil, P.; et al. (5/1). 2013. ToF Camera calibration: An automatic setting of its integration time and an experimental analysis of its modulation frequency | Calibración de cámaras de tiempo de vuelo: Ajuste adaptativo del tiempo de integración y análisis de la frecuencia de modulación RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. Elsevier. 10-4, pp.453-464. ISSN 1697-7912.
- 22 **Artículo científico.** Jara, C.A.; et al. (5/3). 2011. EJS+EjsRL: An interactive tool for industrial robots simulation, Computer Vision and remote operation Robotics and Autonomous Systems. Elsevier. 59-6, pp.389-401. ISSN 0921-8890.
- 23 **Artículo científico.** Pomares, J.; Gil, P.; Torres, F.(3/2). 2010. Visual control of robots using range images Sensors. MDPI. 10-8, pp.7303-7322. ISSN 1424-8220.
- 24 **Artículo científico.** Gil, P.; et al. (5/1). 2009. A cooperative robotic system based on multiple sensors to construct metallic structures International Journal of Advanced Manufacturing Technology. Springer. 45-5-6, pp.616-630.
- 25 **Artículo científico.** Pomares, J.; et al. (5/2). 2008. Improving detection of surface discontinuities in visual-force control systems Image and Vision Computing. Elsevier. 26-10, pp.1435-1447. ISSN 0262-8856.

C.2. Proyectos

- 1 AICO/2019/020, BLUE: Bot of Localization on Unstructured Environments (AICO/2019/20) Consellería de educación, investigación, cultura y deporte (Generalitat Valenciana). Grupos de Investigación Consolidables (AICO/2019). Francisco Candelas Herias. (Universidad de Alicante). 01/01/2019-31/12/2021. 40.000 €. Miembro de equipo.
- 2 RTI2018-094279-B-I00, MOMUE: Manipulación móvil para entornos de exteriores no estructurados (RTI2018-094279-B-I00) Ministerio de Ciencia e Innovación y Universidades. Programa estatal de I+D+i, Orientada a los Retos de La Sociedad. Francisco Candelas Herias. (Universidad de Alicante). 01/01/2019-31/12/2021. 114.950 €. Miembro de equipo.
- 3 CoMManDIA: MANIPULATION ROBOTIQUE MOBILE COLLABORATIVE DE OBJETS DÉFORMABLES DANS DES APPLICATIONS INDUSTRIELLES (SOE2/P1/F0638) Comisión Europea. Interreg V-B Europe du Sud-Oest (Sudoe). Pablo Gil Vazquez. (Universidad de Alicante). 01/04/2018-31/12/2020. 942.832,31 €. Investigador principal.
- 4 PRX19/00289, Percepción bimodal, visual-táctil, y aprendizaje para control de agarres y manipulación dextrógira de objetos deformables Ministerio de Ciencia, Innovación y Universidades. Programa Salvador Madariaga 2019. Pablo Gil. (Institut Pascal-SIGMA Clermont). 01/07/2019-30/09/2019. 10.200 €. Investigador principal.
- 5 DPI2015-68087-R, Sistema robótico multisensorial con manipulación dual para tareas asistenciales humano-robot (DPI2015-68087-R) Ministerio de Economía y Competitividad. Proyectos de I+D+i, del Programa Estatal de Investigación, Desarrollo e Innovación Orientada a los Retos de La Sociedad. Jorge Pomares Baeza. (Universidad de Alicante). 01/01/2016-31/12/2018. 150.000 €. Investigador principal.
- 6 RTC-2014-1863-8, OPERACIÓN REMOTA DE TRANSMISIÓN DE INFORMACIÓN EN MISIONES DE EMERGENCIAS (RTC-2014-1863-8) Ministerio de Economía y Competitividad. RETOS DE COLABORACION 2014. Pablo Gil Vazquez. (Universidad de Alicante). 24/01/2014-30/04/2018. 3.251.278,62 €. Investigador principal.
- 7 Manipulación diestra de objetos rígidos y elásticos con guiado mediante control visual-táctil-fuerza (DPI2012-32390) Ministerio de Economía y Competitividad. FERNANDO TORRES MEDINA. (Universidad de Alicante). 01/01/2013-31/12/2015. 210.600 €.
- 8 Análisis de escenas empleando mapas de profundidad obtenidos con sensores ToF (GV/2012/102) Consellería de Educación. PABLO GIL VAZQUEZ. (Universidad de Alicante). 01/01/2012-31/12/2013. 10.500 €.
- 9 Control visual-táctil-fuerza de tareas de manipulación con destreza (PROMETEO/2013/085) Consellería de Educación; Formación y Empleo. FERNANDO TORRES MEDINA. (Universidad de Alicante). Desde 01/01/2013. 167.935 €.
- 10 Estrategias de guiado de robots manipuladores con percepción multisensorial basada en imágenes de rango ToF. (GRE10-16) Universidad de Alicante. PABLO GIL VAZQUEZ. (Universidad de Alicante). Desde 01/06/2011. 9.000 €.

C.3. Contratos

- 1 Detección en el mar de cuerpos flotantes con apariencia humana desde UAV Coremain SL. Antonio Pertusa. (COREMAIN SL y BABCOCK MCS). 01/02/2020-01/10/2020. 46.705 €.
- 2 MISIONES CRÍTICAS DE EMERGENCIAS CON MEDIOS AÉREOS TRIPULADOS Y NO TRIPULADOS EN VUELO COOPERATIVO-ENJAMBRE (INAER4-14Y) INAER SAU HELICOPTEROS. PABLO GIL VAZQUEZ. (INAER SAU HELICOPTEROS). 01/07/2015- P30M. 172.500 €.

C.4. Patentes

Pablo Gil Vazquez; Fernando Torres Medina. Licencia de Patente : SISTEMA DE DETECCIÓN INTELIGENTE DE VERTIDOS CON SLAR Y BIG DATA PARA MISIONES DE VIGILANCIA (INAER2-150) España. 23/12/2015. INAER HELICOPTEROS SAU.



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: *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: *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

<i>Puesto</i>	<i>Centro</i>	<i>Organismo</i>	<i>Fecha de inicio</i>	<i>Fecha de finalización</i>
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

<i>Asignaturas</i>	<i>Créditos</i>	<i>Nº Horas Impartidas</i>	<i>Centro</i>	<i>Fechas</i>
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 Automática	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: Ingeniería de Dispositivos de Fusión: 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: Ingeniería de Dispositivos de Fusión: 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
Automática (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	Octubre 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)

<i>Idioma</i>	<i>Habla</i>	<i>Lee</i>	<i>Escribe</i>
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 Techniki Innowacyjnych Emag (EMAG); Instytut Techniki Gorniczej Komag (KOMAG); Geocontrol SA (GEO); Politechnika Slaska (SUT); Universidad Carlos III De Madrid (UC3M); Główny 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 Politècnica de Catalunya /Institut de Robotica i Informàtica 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 (Alemania); 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: Internacional

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 Madrileño 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: H_2 , H^∞ , H_2/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 Teplyakov, Emmanuel A. González, Eduard Petlenkov, Juri Belikov, Concepción A. Monje and Ivo Petráš
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^λD^μ 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 Petráš
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 Vítores

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. N° pedido A9750659G

N° 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

N° 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

N° 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 Vítores

PRECIO TOTAL PROYECTO: 9.485 EUROS

12. Título del contrato/proyecto: Identificación y Mitigación de Riesgos en las Cabinas Automatizadas de un Avión

N° 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)
ISBN: NA

Páginas: 1-6

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)
ISBN: 978-84-617-4298-1

Páginas: 856-862

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)
ISBN: 978-84-15914-12-9

Páginas: 459-465

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: Unavailable

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 PI λ D μ 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, Luis 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)
ISBN: 978-84-691-6833-7

Páginas:

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)
ISBN: 978-84-691-3824-3

Páginas: 227-236

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 Fractional 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: ICCO 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 $PI\lambda D\mu$ 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 $PI\lambda D\mu$ 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 PI λ D μ 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 PI λ D μ 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 Constraints

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: Workshop 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 / Ámbito: Internacional
Workshop Chair

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: Workshop 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 Committee 2.5 on Robust Control.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 2011. En vigor.

Título: IFAC Technical Committee 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 ISIDRO 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 LABORATORIO 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 algebraicos. Ciudad Real, Castilla-La Mancha, Junio 2006.
- Control deslizante y control basado en plititud. 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, ICC 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, DETC/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 Systèmes Automatisés JESA, 2007; IEEE International 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 Architecture 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://innovorastic.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.canalextramadura.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 Escorialense, 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 Automática, Robótica e Informática 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/alcarta/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/alcarta/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/001RD01000004403779/>
- 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/alcarta/videos/millennium/millennium-hombre-tecnologico/3365838/-aHR0cDovL3d3dy5ydHZILmVzL2FsYWVhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP2N0eD03NjQ5MCZwYWdlU2l6ZT0xNSZvcmlRlcj0mb3JkZXJkcmI0ZXJpYT1ERVNDJmXvY2FsZT1lcyZtb2RIPSZtb2>
 - 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/alcarta/audios/entre-probetas/entre-probetas-ponga-robot-su-vida-11-11-15/3356878/-aHR0cDovL3d3dy5ydHZILmVzL2FsYWVhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP2N0eD0yMTU3MCZwYWdlU2l6ZT0xNSZvcmlRlcj0mb3JkZXJkcmI0ZXJpYT1ERVNDJmXvY2Fs>
 - 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/alicarta/audios/inquietamente/inquietamente-avances-robotica-humanoides-20-04-15/3099870/>
- Esto me Suenan – 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/alicarta/audios/esto-me-suenan-las-tardes-del-ciudadano-garcia/esto-suenan-tardes-del-ciudadano-garcia-segunda-hora-16-04-15/3093393/>
- 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/alicarta/audios/espana-vuelta-y-vuelta/espana-vuelta-vuelta-130415/3087950/>
- 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/alicarta/audios/artesfera/artesfera-diario-padre-primerizo-09-04-15/3081806/>
- 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 $P^{1\lambda}D^{\mu}$ 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/abc-mujeres-somos-igual-valiosas-y-capaces-hombre-y-encima-parimos-201811190156_noticia.html; EFEfuturo: <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 PAÍS: 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](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 ODI” 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.

Date of the CVA	07/10/2019
-----------------	------------

Section A. PERSONAL DATA

Name and Surname	Claudio Rossi .		
Researcher's identification number	Researcher ID	E-4558-2019	
	Scopus Author ID	35410304300	
	ORCID	0000-0002-8740-2453	

A.1. Current professional situation

Institution	Universidad Politécnica de Madrid		
Dpt. / Centre	Centro de Automática y Robótica / Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales Centro de Automática y Robótica		
Address			
Phone		Email	
Professional category	Profesor Titular	Start date	2019
UNESCO spec. code			
Keywords	Automatic		

A.2. Academic education (Degrees, institutions, dates)

Bachelor/Master/PhD	University	Year
Informatica	Universidad de Bolonia, Italia	2001
Licenciado en Informática	Universidad Ca' Foscari de Venecia (Italia)	1996

A.3. General quality indicators of scientific production

- Research six-year terms ("sexenios"): 3
- Teaching 5-years terms ("quiniquenios"): 3
- Doctoral theses supervised in the last 10 years: 3 thesis
- H-index 11 (Scopus); 17 (Google Scholar).
- Citations: 646 (Scopus); 1291 (Google Scholar).
- Publication Q1: 13
- Publications in JCR: 25

Director of 3 completed Ph.D. thesis, director of 3 ongoing Ph.D. thesis, director of +20 MSc and BSc final projects.

Currently Coordinator of an H2020 project and IP of 2 competitive projects (one European, one national). In the last 5 years IP of two other projects (one international, one national). Participant in other 2 projects (1 European) in the last 5 years.

Associated Editor of Frontiers in Evolutionary Robotics; Associated Editor of the International Journal of Advanced Robotic Systems for the topic of bioinspired robotics; member of the editorial board of Frontiers in Bionics and Biomimetics (Frontiers in Robotics and AI).

Strong International activity, participating in different Coordination Actions and COST network in the topics of Soft Robotics and Wearable Robots, as well as in the EUrobotics PPP (Deputy Coordinator of the Bio-inspired Robotics Topic Group). He has been evaluator and rapporteur for FP7 project proposals, evaluator of project proposals for the Finnish Academy of Science. He has participated as an expert (by invitation) in different events organized by the EC in the framework of Support Actions of the FET programme.

Section B. SUMMARY OF THE CURRICULUM

Prof. Claudio Rossi received his Ph.D. in Computer Science from the University of Bologna, Italy, in 2001 with a thesis on Nature-inspired search techniques for hard optimization problems. He has been visiting researcher at the LIACS (Leiden Institute of Advanced Computer Science, NL), post-doctoral fellow at the Department of Artificial Intelligence at the UPM and Visiting Professor at the University Carlos III of Madrid. During 2005-09 he was "Ramon y Cajal" research fellow at the UPM, and since 2009 he is professor at the UPM. Since 2009, he has started working on bio-inspired systems, shifting from Nature-based (software) search techniques to Nature-based physical systems. He is the founder and lead researcher of the Bio-Inspired Systems Lab at UPM, focusing on mechatronic design, control and smart materials as well as Evolutionary Robotics. The BSLab takes inspiration from animal biomechanics to design innovative, light and simple mechatronic systems, with an eye on future service robots that will share living and working space with humans.

He is author of 27 journal papers, 70 international conference communications and 5 book chapters, and he has participated in several national and international research projects, with ESA (European Space Agency), EC-funded (FP7, H2020) and also with private companies. During the period 2013-2016 he has been IP of National projects (CHEMOCONTROL, DPI2013-49564-EXP, and PRIC, Retos, DPI2014-56985-R, co-IP), IP for UPM of an H2020 European Project (UNEXMIN, grant No. 690008) and Coordinator of the H2020 project ROBOMINERS (grant No. 820971)

He is Associated Editor of Frontiers in Evolutionary Robotics, Associated Editor of the International Journal of Advanced Robotic Systems for the topic of bioinspired robotics, and member of the editorial board of Frontiers in Bionics and Biomimetics (Frontiers in Robotics and AI).

He is very active at European level: he is

- Deputy Coordinator of the Bio-inspired Robotics Topic Group of the EUrobotics PPP;
- Management Committee substitute of the COST Action CA16116 (Wearable Robots for Augmentation, Assistance or Substitution of Human Motor Functions).
- Evaluator and rapporteur for FP7 project proposals, evaluator of project proposals for the Finnish Academy of Science.
- Participation, by invitation, as an expert in different events organized by the EC in the framework of the FET programme.

Prof. Rossi has been director of 3 Ph.D. thesis, and is currently director of 3 ongoing Ph.D. thesis. He has also been director of 30 between University degree final thesis and Master's thesis in automation and robotics.

He has been member of the Direction of the School of Industrial Engineering of UPM (Academic Registrar, ETS Ingenieros Industriales, 2014-2018) and is Secretary of the Scientific Committee of the Center for Automation and Robotics (UPM-CSIC).

He has also been secretary of the Academic Commission of the Master programme in Automation and Robotics (2009-2014) and of the Academic Commission of the Doctorate programme in Automation and Robotics of UPM (2010-2014).

Section C. MOST RELEVANT MERITS (ordered by typology)

C.1. Publications

- 1 **Scientific paper.** Ramon Suarez; et al. 2019. Motion Control of Underwater Mine Explorer Robot UX-1: Field Trials IEEE Access. IEEE.
- 2 **Scientific paper.** Ramon Suarez; et al. 2019. Modelling and Control of Underwater Mine Explorer Robot UX-1 IEEE Access. IEEE. 7, pp.39432-39447.

- 3 **Scientific paper.** Ramon Suarez; et al. 2019. Nonlinear Attitude Control of a Spherical Underwater Vehicle Sensors. MDPI. 19-6.
- 4 **Scientific paper.** Chao Zhang; Claudio Rossi. 2019. Effects of elastic hinges on input torque requirements for a motorized indirect-driven flapping-wing compliant transmission mechanism IEEE Access. IEEE. pp.10368-13077.
- 5 **Scientific paper.** William Coral; et al. 2018. Design and assessment of a flexible fish robot actuated by shape memory alloys Bioinspiration & Biomimetics. IOP.
- 6 **Scientific paper.** c. zhang; c. rossi. (/2). 2017. A review of compliant transmission mechanisms for bio-inspired flapping-wing micro air vehicles BIOINSPIRATION & BIOMIMETICS. 12-2, pp.0-15. ISSN 1748-3182.
- 7 **Scientific paper.** claudio rossi; andrea ravalli; giovanna marrazza. (/1). 2017. Bio-inspired fish robot based on chemical sensors SENSORS AND ACTUATORS B-CHEMICAL. 239-null, pp.325-329. ISSN 0925-4005.
- 8 **Scientific paper.** William Hernan Coral Cuellar; Claudio Rossi; Oscar M. Curet. (/2). 2015. Free Vibration Analysis of a Robotic Fish based on a Continuous and Non-uniform Flexible Backbone with Distributed Masses The European Physical Journal - Special Topics. pp.1-12. ISSN 1951-6355.
- 9 **Scientific paper.** jose baca; claudio rossi; manuel ferre. (/2). 2015. Modular robot systems towards the execution of cooperative tasks in large facilities ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS. 66-null, pp.159-174. ISSN 0921-8890.
- 10 **Scientific paper.** claudio rossi; leyre aldama; antonio barrientos. (/1). 2015. Simultaneous Task Subdivision and Allocation using Negotiations in Multi-Robot Systems INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS. 12-null, pp.0-14. ISSN 1729-8806.
- 11 **Scientific paper.** c. rossi; et al. (/1). 2015. Towards efficient flight: insights on proper morphing-wing modulation in a bat-like robot ADVANCED ROBOTICS. 29-24, pp.1599-1610. ISSN 0169-1864.
- 12 **Scientific paper.** Claudio Rossi; Gusz Eiben. (/1). 2014. Simultaneous versus Incremental Learning of Multiple Skills by Modular Robots Evolutionary Intelligence. 7-null. ISSN 1864-5909.
- 13 **Scientific paper.** David Sanz Muñoz; et al. (/4). 2013. Wireless Sensor Networks for Planetary Exploration: Experimental Assessment of Communications and Deployment Advances in Space Research. pp.1-18. ISSN 0273-1177.
- 14 **Scientific paper.** j. colorado; a. barrientos; c. rossi. (/3). 2013. Biomechanics of smart wings in a bat robot: morphing wings using SMA actuators (vol 7, 036006, 2012) BIOINSPIRATION & BIOMIMETICS. 8-1, pp.0-1. ISSN 1748-3182.
- 15 **Scientific paper.** j. colorado; et al. (/3). 2013. Inertial attitude control of a bat-like morphing-wing air vehicle (vol 8, 016001, 2013) BIOINSPIRATION & BIOMIMETICS. 8-1, pp.0-18. ISSN 1748-3182.
- 16 **Scientific paper.** Claudio Rossi. (/1). 2012. The ESA Lunar Robotics Challenge: Simulating Operations at the Lunar South Pole Journal of Field Robotics. 29-4, pp.601-626. ISSN 1556-4959.
- 17 **Scientific paper.** joao valente; et al. (/6). 2011. An Air-Ground Wireless Sensor Network for Crop Monitoring SENSORS. 11-6, pp.6088-6108. ISSN 1424-8220.
- 18 **Scientific paper.** William Hernan Coral Cuellar; et al. (/3). 2011. Bending Continuous Structures with SMAs: a Novel Robotic Fish Design Bioinspiration & Biomimetics. 6-4, pp.1-15. ISSN 1748-3182.
- 19 **Scientific paper.** Claudio Rossi; et al. 2011. Aerial Remote Sensing in Agriculture: A practical approach to area coverage and path planning for fleets of mini aerial robots Journal of Field Robotics. Wiley Blackwell. 28-5, pp.667-689. ISSN 1556-4967.
- 20 **Book chapter.** Claudio Rossi; Antonio Barrientos Cruz; William Coral. (/1). 2012. Robotic fish to lead the school Swimming Physiology of Fish: Towards using exercise for farming a fit fish in sustainable aquaculture. Springer. 78-95. ISBN 978-3-642-31048-5.
- 21 **Book chapter.** Claudio Rossi; et al. (/1). 2012. SMA-Based Muscle-Like Actuation in Biologically Inspired Robots: A State of the Art Review Smart actuation and sensing systems / Recent advances and future challenges. InTech. 1-30. ISBN 979-953-307-990-4.

C.2. Participation in R&D and Innovation projects

- 1 ROBOMINERS Claudio Rossi. (Universidad Politécnica de Madrid). 01/06/2019-31/05/2023. 7.445.000 €.
- 2 UNEXMIN: Autonomous Underwater Explorer for Flooded Mines Claudio Rossi. From 15/12/2015.
- 3 C15007004, PROTECCION ROBOTIZADA DE INFRAESTRUCTURAS CRITICAS Ministerio de Economía y Competitividad. Antonio Barrientos Cruz. From 01/01/2015. 263.417 €.
- 4 CHEMOCONTROL: Señales químicas para el control de actuadores robóticos Claudio Rossi. From 20/11/2014. 42.350 €.
- 5 FOXIRIS: Flipper-based Oil-gas ATEX Intelligent Robotics System Claudio Rossi. From 01/08/2014.
- 6 ROBOT BIOINSPIRADOS PARA ACTIVIDADES EN MEDIOS NO COMPACTADOS Jaime del Cerro Giner. (Universidad Politécnica de Madrid.). From 01/01/2011.
- 7 C10050503, SISTEMAS MULTIROBOT PARA PROTECCION DE GRANDES INFRAESTRUCTURAS Ministerio de Ciencia e Innovación. Antonio Barrientos Cruz. From 01/01/2011. 120.000 €.
- 8 E100505776A, RHEA-ROBOT FLEETS FOR HIGHLY EFFECTIVE AGRICULTURE AND FORESTRY MANAGEMENT CEE. Antonio Barrientos Cruz. From 01/08/2010. 0 €.
- 9 M10050501, ROBOCITY2030-II-CM: programa robots de servicios para la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos en áreas metropolitanas-fase II Comunidad de Madrid. Rafael Aracil Santonja. From 15/02/2010. 200.562,95 €.
- 10 CHEMICAL MESSENGERS FOR ROBOT REGULATION Ministerio de Ciencia e Innovación. Claudio Rossi. (Univ. Politécnica de Madrid). From 2010.
- 11 E090505367, CONTRACT N. 30243/09 - GMV/AD European Space Agency. Antonio Barrientos Cruz. From 01/02/2009. 0 €.
- 12 RF-WIPE (Wireless Networks for Planetary Exploration) Agencia Espacial Europea (ESA). Alberto Medina (GMV). (Universidad Politécnica de Madrid, GMV s.a., Scuola Universitaria Professionale Della Svizzera Italiana). From 2009.

C.3. Participation in R&D and Innovation contracts

- 1 Convenio de Colaboración y patrocinio SERTEC (España); Claudio Rossi. 09/2008-31/10/2008. 10.000 €.
- 2 Convenio de Colaboración y patrocinio GMV Aerospace and Defence, S.A.; Claudio Rossi. 05/2008-P6M. 5.000 €.

C.4. Patents

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:** Comisión 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 Peugeot para fomento de la investigación en el Área de Ingeniería 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: Diagnostica 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: Procède et installation de caractérisation d'un défaut de surface sur une pièce.
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

Parte A. DATOS PERSONALES

Fecha del CVA	25/02/20
----------------------	----------

Nombre y apellidos	Fernando Torres Medina		
Núm. identificación del investigador	Researcher ID	L-1798-2014	
	Código Orcid	0000-0002-6261-9939	

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad de Alicante		
Dpto./Centro	Depto. Física, Ingeniería de Sistemas y Teoría de la Señal, EPS		
Dirección	Crtra. San Vicente, s/n. DFISTS-EPS. 03080 Alicante		
Teléfono	965909491	correo electrónico	fernando.torres@ua.es
Categoría profesional	Catedrático de Universidad	Fecha inicio	02/09/2002
Espec. cód. UNESCO	330412, 331101, 331102, 331105, 331115		
Palabras clave	Robótica, Sistemas de Percepción, Automática		

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

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Ingeniería Industrial	Universidad Politécnica de Madrid	01/11/1991
Doctor Ingeniero Industrial	Universidad Politécnica de Madrid	10/10/1995

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

Número de sexenios de investigación: 4 (Ratio 1) - fecha último sexenio 31/12/2017.

Número de tesis doctorales dirigidas en los últimos 5 años: 2

Únicamente los artículos con citas incluidos en el Web of Science Core Collection son considerados para estos cálculos:

Total Artículos: 132

Citas totales: 1092 Citas medias por artículo: 8,3 Citas medias por año: 49,6

Índice h: 19 Fecha de actualización: 25/02/2020

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM (máximo 3500 caracteres, incluyendo espacios en blanco)

Fernando Torres dirige el grupo de investigación "Automática, Robótica y Visión Artificial" fundado en 1996 en la Universidad de Alicante. Sus líneas de investigación se centran fundamentalmente en automatización y robótica (manipulación robótica inteligente, control visual de robots, sistemas de percepción de robots, robots de campo y automatización avanzada para la industria 4.0, ingeniería de visión artificial), y e-learning. En estas líneas cuenta en la actualidad con más de sesenta publicaciones en revistas del JCR- ISI, más de un centenar de ponencias en congresos internacionales y once Tesis dirigidas. Además, es miembro del TC 5.1 y TC 9.4 de la IFAC, Senior Member del IEEE y socio de CEA. Ha sido subdirector de la EPS, subdirector de Departamento y director de secretariado en la Universidad de Alicante. Adjunto del área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEL) de la Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva (ANEP) de 2009 a 2011 y desde 2012 a febrero de 2016 ha sido el Coordinador de dicha área IEL de la Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva (ANEP). Durante el año 2018 fue coordinador del área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática de evaluación de movilidad de la ANECA. Desde el 1 de agosto de 2018 es coordinador del área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEA) de la Agencia Estatal de Investigación (AEI). Ha sido hasta febrero de 2019, desde su creación, el coordinador de la Titulación de Grado en Ingeniería Robótica en la Universidad de Alicante, primer grado de Ingeniería Robótica en España.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES (ordenados por tipología)
C.1. Publicaciones

1.- del Pino, I.; Muñoz-Bañón, M.Á.; Cova-Rocamora, S.; Contreras, M.Á.; Candelas, F.A.; Torres, F. Deeper in BLUE: Development of a roBot for Localization in Unstructured Environments. Journal of Intelligent & Robotic Systems, (2019)

- 2.- Úbeda, A.; Zapata-Impata, B.S.; Puente, S.T.; Gil, P.; Candelas, F.; Torres, F. A Vision-Driven Collaborative Robotic Grasping System Tele-Operated by Surface Electromyography. *Sensors* Vol. 18 (7). (2018)
- 3.- A. Delgado, C.A. Jara, F. Torres In-hand recognition and manipulation of elastic objects using a servo-tactile control strategy *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing* Vol. 48 pp.102-112. (2017)
- 4.- A Delgado, C. Jara, F. Torres Adaptive tactile control for in-hand manipulation tasks of deformable objects *International Journal of Advanced Manufacturing Technology* pp.1-14. (2017)
- 5.- A. Delgado, J.A. Corrales, Y. Mezouar, L. Lequievre, C. Jara , F. Torres Tactile control based on Gaussian images and its application in bi-manual manipulation of deformable objects. *Robotics and Autonomous Systems* Vol. 94 pp.148-161. (2017)
- 6.- Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F. Visual perception for the 3D recognition of geometric pieces in robotic manipulation. *International Journal of Advanced Manufacturing Technology* (2016)
- 7.- Pérez, J.; Alabdo, A.; Pomares, J.; García, G.J.; Torres, F. FPGA-based visual control system using dynamic perceptibility. *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing* Vol. 41 pp.13-22. (2016)
- 8.- Mateo, C.M.; Gil, P.; Torres, F. 3D Visual Data-Driven Spatiotemporal Deformations for Non-Rigid Object Grasping Using Robot Hands. *Sensors* Vol. 16(5) (640). pp.1-25. (2016)
- 9.- Alabdo, A.; Pérez, J.; García, G.J.; Pomares, J.; Torres, F. FPGA-based architecture for direct visual control robotic systems. *Mechatronics* Vol. 39 pp.204-216. (2016)
- 10.- Pomares, J.; Jara, C. A.; Pérez, J.; Torres, F. Direct Visual Servoing Framework based on Optimal Control for Redundant Joint Structures. *International Journal of Precision Engineering and Manufacturing* Vol. 16 (2). pp.267-274. (2015)
- 11.- Sempere, A.; Serna-León, A.; Gil, P.; Puente, S.T.; Torres, F. Control and guidance of low-cost robots via gesture perception for monitoring activities in the home. *Sensors* Vol. 12 (15). pp.31268-31292. (2015)
- 12.- Pomares, J.; Perea, I.; Torres, F. Dynamic visual servoing with chaos control for redundant robots. *Ieee-Asme Transactions on Mechatronics* Vol. 19 (2). pp.423-431. (2014)
- 13.- Jara, C. A.; Pomares, J.;Candelas, F. A.; Torres, F. Control Framework for Dexterous Manipulation Using Dynamic Visual Servoing and Tactile Sensors' Feedback. *Sensors* Vol. 14 (1). pp.1787-1804. (2014)
- 14.- Gil, P; Mateo, C.M; Torres, F 3D Visual Sensing of Human Hand for Remote Operation of a Robotic Hand. *International Journal of Advanced Robotic Systems* Vol. 11 (26). pp.1-13. (2014)

C.2. Proyectos

1. Título del proyecto: ROBOTICA MOVIL COLABORATIVA DE OBJETOS DEFORMABLES EN APLICACIONES INDUSTRIALES (CoMMandia) (SOE2/PI/F0638)
Entidad financiadora: EUROPEAN COMMISSION
Entidades participantes: Universidad de Alicante
Duración, desde: 01/04/2018 hasta: 01/04/2021
Investigador responsable: GIL VAZQUEZ, PABLO
Número de investigadores participantes: 4 Cuantía subvención: 169.376,15 €
2. Título del proyecto: Manipulación Móvil para Entornos Exteriores no Estructurados (RTI2018-094279-B-I00)
Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e innovación
Entidades participantes: Universidad de Alicante
Duración, desde: 01/01/2019 hasta: 31/12/2021
Investigador responsable: CANDELAS HERÍAS, FRANCISCO A.; PUENTE MÉNDEZ, SANTIAGO T.
Número de investigadores participantes: 4 Cuantía subvención: 114.950 €
2. Título del proyecto: Sistema robótico multisensorial con manipulación dual paratareas asistenciales humano-robot (DPI2015-68087-R)

- Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad
Entidades participantes: Universidad de Alicante
Duración, desde: 01/01/2016 hasta: 31/12/2015
Investigador responsable: POMARES BAEZA, JORGE; GIL VAZQUEZ, PABLO
Número de investigadores participantes: 4 Cuantía subvención: 181.500 €
3. Título del proyecto: OPERACIÓN REMOTA DE TRANSMISIÓN DE INFORMACIÓN EN MISIONES DE EMERGENCIAS (RTC-2014-1863-8)
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad
Entidades participantes: BRAINSTORM, MULTIMEDIA S.L.; HISPASAT; INAER; HELICÓPTEROS SAU; MAHOU S.A.; UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA; UNIVERSIDAD DE ALICANTE
Duración, desde: 24/01/2014 hasta: 31/12/2017
Investigador responsable: GIL VAZQUEZ, PABLO
Número de investigadores participantes: 3 Cuantía subvención: 257.015,83 €
4. Título del proyecto: Control visual-táctil-fuerza de tareas de manipulación con destreza (PROMETEO/2013/085)
Entidad financiadora: Conselleria de Educación, Formación y Empleo
Entidades participantes: Universidad de Alicante
Duración, desde: 01/01/2013 hasta: 31/12/2015
Investigador responsable: TORRES MEDINA, FERNANDO
Número de investigadores participantes: 4 Cuantía subvención: 167.935 €
5. Título del proyecto: Human Intention Recognition for Human-Robot Interaction in Cooperation... (APOSTD/2013/106)
Entidad financiadora: Conselleria de Educación, Formación y Empleo
Entidades participantes: Universidad de Alicante (coordinadora)
UNIVERSITE PIERRE ET MARIE CURIE (upmc)
Duración, desde: 01/06/2013 hasta: 31/08/2014
Investigador responsable: CORRALES RAMON, JUAN ANTONIO
Número de investigadores participantes: 2 Cuantía subvención: 74.205,42 €
6. Título del proyecto: CÉLULA AVANZADA DE PRODUCCIÓN PARA CORTE, ENCOLADO Y COLOCACIÓN AUTOMÁTICA DE ESPUMAS DE POLIURETANO (PUR) EN MUEBLES TAPIZADOS. PURMATIC (IPT-2012-0949-020000)
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad
Entidades participantes: CETEM (C.T. DEL MUEBLE Y LA MADERA DE LA REGIÓN DE MURCIA); PROBOT AUTOMATION S.L.; TAPIZADOS ACOMODEL YECLA S.L.
Duración, desde: 17/07/2012 hasta: 31/12/2014
Investigador responsable: POMARES BAEZA, JORGE
Número de investigadores participantes: 2 Cuantía subvención: 78.633,60 €

C.3. Contratos

1. Título: ESTUDIO PARA LA DIAGNÓSTIC, PROPUESTA DE VIABILIDAD, DISTRIBUCIÓN Y FUNCIONAMIENTO DE UN CENTRO DE EMPRENDIMIENTO INNOVADOR EN LA PARCELA DEL ANTIGUO MATADERO DE ALICANTE
Empresa / Administración financiadora: AGENCIA LOCAL DE DESARROLLO ECONÓMICO Y SOCIAL DE ALICANTE
Duración, desde: 31/10/2017 hasta: 31/03/2018
Investigador responsable: MONICA MARTI SEMPERE
Número de investigadores participantes: 6
Precio total del proyecto 15.000 €
2. Título: MULTI-MODAL HUMAN-ROBOT INTERACTION INTERFACES FOR THE TELE-OPERATION OF MOBILE MANIPULATORS
Empresa / Administración financiadora: ROBOTNIK AUTOMATION, S.L.

- Duración, desde: 28/12/2012 hasta: 28/12/2014
Investigador responsable: FERNANDO TORRES MEDINA
Número de investigadores participantes: 2
3. Título: DESMONTAJE MEDIANTE ROBOTS DE PC¿S (UNIOVIEDO1-07S)
Empresa / Administración financiadora: UNIVERSIDAD DE OVIEDO
Duración, desde: 01/10/2007 hasta: 01/01/2008
Investigador responsable: FERNANDO TORRES MEDINA
Número de investigadores participantes: 3
Precio total del proyecto 8.620,69 €
4. Título: LOCALIZACIÓN Y EXPLORACIÓN MEDIANTE ROBOTS COOPERATIVOS E INFORMACIÓN MULTISENSORIAL (UMH2-06X)
Empresa / Administración financiadora: UNIVERSIDAD MIGUEL HERNANDEZ DE ELCHE
Duración, desde: 01/12/2006 hasta: 01/01/2007
Investigador responsable: FERNANDO TORRES MEDINA
Número de investigadores participantes: 1
Precio total del proyecto 6.000,00 €
5. Título: INGENIERÍA DE MÁQUINA PROTOTIPO DE CONTROL DE CALIDAD POR VISIÓN ARTIFICIAL (PECOSO1-04I)
Empresa / Administración financiadora: PECOSO, S.L.
Duración, desde: 13/05/2004 hasta: 13/04/2005
Investigador responsable: FERNANDO TORRES MEDINA
Número de investigadores participantes: 1
Precio total del proyecto 25.000,00 €

C.5. Experiencia en gestión de I+D

- * Coordinación del Área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEL) de la Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva (ANEP) (2011-2016)
- * Adjunto a la Coordinación del Área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEL) de la Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva (ANEP) (2009-2011)
- * Coordinación del Área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEL) de la ANECA para programas de movilidad (2018)
- * Coordinación del Área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática (IEA) de la Agencia Estatal de Investigación (AEI) (2018-)

C.6. Miembro de Tribunales y Comisiones:

- * Evaluador de la European Science Foundation (2014)
- * Evaluador de la ANECA programa ACADEMIA (2014, 2015, 2017)
- * Evaluador de la Convocatoria Fundación BBVA de Ayudas a Investigadores, Innovadores y Creadores Culturales (2014, 2016, 2017, 2018, 2019)
- * Evaluador de la ANEP (2001, 2003, 2004, 2005, 2006, 2007, 2008, 2009, 2010, 2011, 2012, 2013, 2014, 2015, 2017, 2018).
- * Evaluador de la Agencia Regional de Ciencia y Tecnología de Murcia (2010, 2013, 2014).
- * Evaluador de la Agencia de Gestió dAjuts Universitaris i de Recerca (AGAUR) (2009, 2010, 2011, 2012, 2013, 2014).
- * Evaluador de la ACSUCYL (2009, 2011, 2013, 2014)
- * Miembro del Comité Externo de Evaluación del programa Docentia-Universidad de Salamanca (2013, 2014, 2015, 2016, 2017)
- * Miembro del Comité de Expertos para la evaluación del área de Bienes de Equipo, Diseño y Producción Industrial de la Comunidad de Madrid (2008).
- * Evaluador de proyectos I+D del IMPIVA (2005).



Marina Vallés Miquel

Generado desde: Universitat Politècnica de València

Fecha del documento: 25/02/2020

v 1.4.0

c64272b0a6d7418a3c1cf6117418a676

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/>



Marina Vallés Miquel

Apellidos: **Vallés Miquel**
 Nombre: **Marina**
 DNI:
 ResearcherID: **H-9872-2018**
 ScopusID: **7007099897**
 ORCID: **0000-0002-6396-0098**
 Fecha de nacimiento:
 Sexo:
 Teléfono fijo:
 Correo electrónico:

Situación profesional actual

Entidad empleadora: UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE VALÈNCIA **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: D. Ingeniería Sistemas y Automática, E.T.S.I. Industriales
Categoría profesional: Profesor/a Titular de Universidad **Gestión docente (Sí/No):** Si
Correo electrónico: mvalles@isa.upv.es
Fecha de inicio: 15/04/2009
Modalidad de contrato: Funcionario/a **Régimen de dedicación:** Tiempo completo

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1	Universitat Politècnica de València	Subdirector/a del DISA	02/07/2012
2	Universitat Politècnica de València	Profesor/a Titular de Universidad	15/04/2009
3	Universitat Politècnica de València	Profesor/a Titular Escuela Universitaria	14/05/2007
4	Universitat Politècnica de València	Profesor/a Titular Escuela Universitaria	24/07/2002
5	Universitat Politècnica de València	Profesor/a Titular Escuela Univ. -Inter,	01/10/2000
6	Universitat Politècnica de València	Ayudante de Escuela Universitaria	01/10/1998

1 Entidad empleadora: Universitat Politècnica de València
Categoría profesional: Subdirector/a del DISA
Fecha de inicio: 02/07/2012 **Duración:** 4 años - 4 meses - 28 días

2 Entidad empleadora: Universitat Politècnica de València
Categoría profesional: Profesor/a Titular de Universidad
Fecha de inicio: 15/04/2009



Formación académica recibida

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

- 1** **Título del curso/seminario:** MEJORA DE LA EXPRESIÓN ORAL PARA LA DOCENCIA EN VALENCIANO
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 8 horas
Fecha de finalización: 25/01/2008

- 2** **Título del curso/seminario:** Introducción al estudio de casos como método de enseñanza
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 8 horas
Fecha de finalización: 29/01/2004

- 3** **Título del curso/seminario:** Planificación de asignaturas
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 12 horas
Fecha de finalización: 18/12/2003

- 4** **Título del curso/seminario:** Diseño curricular en la universidad: Planificación de las disciplinas y desarrollo de clases de calidad
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 12 horas
Fecha de finalización: 17/01/2003

- 5** **Título del curso/seminario:** Técnicas básicas de gestión eficaz del tiempo
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 12 horas
Fecha de finalización: 28/11/2002

- 6** **Título del curso/seminario:** El diseño del Proyecto de Innovación Docente
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 12 horas
Fecha de finalización: 27/11/2002

- 7** **Título del curso/seminario:** Técnicas de relajación
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 9 horas
Fecha de finalización: 28/06/2001

- 8** **Título del curso/seminario:** "Cómo aprenden los alumnos universitarios?"
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 8 horas
Fecha de finalización: 26/06/2001



- 9** **Título del curso/seminario:** "Cómo motivar en el aula?"
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 8 horas
Fecha de finalización: 26/06/2001
- 10** **Título del curso/seminario:** Los medios didácticos en la Enseñanza Universitaria
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 15 horas
Fecha de finalización: 06/06/2001
- 11** **Título del curso/seminario:** Proyecto Docente
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 8 horas
Fecha de finalización: 22/05/2001
- 12** **Título del curso/seminario:** Estilos de aprendizaje y estilos de enseñanza
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 12 horas
Fecha de finalización: 07/06/2000
- 13** **Título del curso/seminario:** Autoevaluación del profesor y mejora de la enseñanza
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 12 horas
Fecha de finalización: 21/01/2000
- 14** **Título del curso/seminario:** Lección magistral y aprendizaje activo
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 12 horas
Fecha de finalización: 21/01/2000
- 15** **Título del curso/seminario:** Educación de la voz
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 12 horas
Fecha de finalización: 16/06/1999
- 16** **Título del curso/seminario:** Asertividad para docentes
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 12 horas
Fecha de finalización: 10/02/1999
- 17** **Título del curso/seminario:** Prácticas sobre el discurso oral en el ámbito universitario
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 12 horas
Fecha de finalización: 02/02/1999
- 18** **Título del curso/seminario:** El profesor universitario y la programación de sus enseñanzas
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 12 horas



- 19** **Título del curso/seminario:** FIPPU III FORMACIÓN INICIAL PARA EL PROFESORADO UNIVERSITARIO
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 120 horas
- 20** **Título del curso/seminario:** Metodología docente para la enseñanza a distancia
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 8 horas
- 21** **Título del curso/seminario:** Proyecto Docente
Entidad organizadora: ICE
Duración en horas: 10 horas

Actividad docente

Formación académica impartida

- 1** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control avanzado por computador
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática; Grado en Ingeniería Mecánica
Curso que se imparte: 2019
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 2** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales
Curso que se imparte: 2019
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 3** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control avanzado por computador
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Curso que se imparte: 2018
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 4** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales
Curso que se imparte: 2018
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,28
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



- 5** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control avanzado por computador
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Curso que se imparte: 2017
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 6** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales
Curso que se imparte: 2017
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,61
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 7** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control avanzado por computador
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Curso que se imparte: 2016
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 8** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales
Curso que se imparte: 2016
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,28
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 9** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control avanzado por computador
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Curso que se imparte: 2015
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 10** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales
Curso que se imparte: 2015
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,28
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 11** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control avanzado por computador
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática



Curso que se imparte: 2014
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

12 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Curso que se imparte: 2014
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,94
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

13 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Electrónica y Automática (ITI. 1,3,4)
Curso que se imparte: 2013
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,62
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

14 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Sistemas automáticos
Curso que se imparte: 2013
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 2,97
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

15 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales
Curso que se imparte: 2013
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,28
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

16 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA
Curso que se imparte: 2012
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,1
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

17 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Tecnología automática
Curso que se imparte: 2012
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,28
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

18 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2011



Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

19 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: IMPLEMENTACIÓN DE SISTEMAS DE CONTROL
Titulación universitaria: Máster Universitario en Automática e Informática Industrial; PROGRAMA DE DOCTORADO EN AUTOMÁTICA, ROBÓTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL
Curso que se imparte: 2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 2
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

20 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA
Curso que se imparte: 2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

21 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: MECATRÓNICA
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Diseño Industrial y Desarrollo de Productos; I. Automática y Electrónica Industrial (2º ciclo); I. Informático; I.T. Industrial, esp. Mecánica
Curso que se imparte: 2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 1
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

22 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS
Titulación universitaria: I. Informático
Curso que se imparte: 2011
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

23 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2010
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

24 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: IMPLEMENTACIÓN DE SISTEMAS DE CONTROL
Titulación universitaria: Máster Universitario en Automática e Informática Industrial; PROGRAMA DE DOCTORADO EN AUTOMÁTICA, ROBÓTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL
Curso que se imparte: 2010
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 2



Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

25 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA

Titulación universitaria: I. Informático

Curso que se imparte: 2010

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 5,9

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

26 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS

Titulación universitaria: I. Informático; I. Telecomunicación

Curso que se imparte: 2010

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 6

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

27 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR

Curso que se imparte: 2009

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3,5

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

28 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: DOMÓTICA, INMÓTICA E INFRAESTRUCTURAS INTELIGENTE

Titulación universitaria: I. Automática y Electrónica Industrial (2º ciclo); I. Industrial; I. Informático; I. Organización Industrial (2º ciclo); Ing. Industrial (Desde ITI Química)

Curso que se imparte: 2009

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 3

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

29 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: IMPLEMENTACIÓN DE SISTEMAS DE CONTROL

Titulación universitaria: Máster Universitario en Automática e Informática Industrial; PROGRAMA DE DOCTORADO EN AUTOMÁTICA, ROBÓTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL

Curso que se imparte: 2009

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 1,34

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

30 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA

Curso que se imparte: 2009

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 4,5

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



- 31** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS
Titulación universitaria: I. Informático
Curso que se imparte: 2009
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 32** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 33** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: DOMÓTICA, INMÓTICA E INFRAESTRUCTURAS INTELIGENTE
Titulación universitaria: Arquitecto; I. Automática y Electrónica Industrial (2º ciclo); I. Industrial; I. Organización Industrial (2º ciclo); Ing. Industrial (Desde ITI Electro.Ind.); Ing. Industrial (Desde ITI Mecanica); I.T. Industrial, esp. Electrónica Industrial; I.T. Informática de Sistemas
Curso que se imparte: 2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 2
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 34** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: IMPLEMENTACIÓN DE SISTEMAS DE CONTROL
Titulación universitaria: Máster Universitario en Automática e Informática Industrial; PROGRAMA DE DOCTORADO EN AUTOMÁTICA, ROBÓTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL
Curso que se imparte: 2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 1,34
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 35** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA
Curso que se imparte: 2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 36** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS
Titulación universitaria: I. Informático
Curso que se imparte: 2008
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



- 37** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2007
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3,6
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 38** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: DOMÓTICA, INMÓTICA E INFRAESTRUCTURAS INTELIGENTE
Titulación universitaria: I. Automática y Electrónica Industrial (2º ciclo); I. Industrial; I. Informático; I. Organización Industrial (2º ciclo); I. Químico; Ing. Industrial (Desde ITI Mecánica); I.T. Industrial, esp. Electrónica Industrial; I.T. Telecomunicación, esp. Sistemas Electrónicos
Curso que se imparte: 2007
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 1
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 39** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: IMPLEMENTACIÓN DE SISTEMAS DE CONTROL
Titulación universitaria: Máster Universitario en Automática e Informática Industrial
Curso que se imparte: 2007
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 1,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 40** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA
Curso que se imparte: 2007
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6,1
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 41** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS
Titulación universitaria: I. Informático
Curso que se imparte: 2007
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 42** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2006
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 43** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA
Curso que se imparte: 2006
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos



Nº de horas/créditos ECTS: 6,3

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

44 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: PROYECTO FIN DE CARRERA

Curso que se imparte: 2006

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 0,1

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

45 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS

Titulación universitaria: I. Informático

Curso que se imparte: 2006

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 6

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

46 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR

Titulación universitaria: I.T. Industrial, esp. Electrónica Industrial

Curso que se imparte: 2005

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 11

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

47 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS

Titulación universitaria: I. Informático; I. Telecomunicación

Curso que se imparte: 2005

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 8

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

48 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR

Curso que se imparte: 2004

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 11,5

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

49 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA

Curso que se imparte: 2004

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 5,1

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

50 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS

Curso que se imparte: 2004



Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

51 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2003
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,4
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

52 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: INFRAESTRUCTURAS INTELIGENTES: APLICACIÓN A VIVIENDAS Y EDIFICIOS
Curso que se imparte: 2003
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 1
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

53 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: LABORATORIO DE INFORMÁTICA INDUSTRIAL
Curso que se imparte: 2003
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

54 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: PROYECTO FIN DE CARRERA
Curso que se imparte: 2003
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 0,09
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

55 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DE SISTEMAS DINÁMICOS
Curso que se imparte: 2003
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

56 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: LABORATORIO DE INFORMÁTICA INDUSTRIAL
Curso que se imparte: 2002
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

57 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: PROYECTO FIN DE CARRERA
Curso que se imparte: 2002
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos



Nº de horas/créditos ECTS: 0,29
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

58 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DISCRETA
Curso que se imparte: 2002
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

59 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SISTEMAS INTEGRADOS DE FABRICACIÓN
Curso que se imparte: 2002
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 2,8
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

60 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: TEORÍA DE SISTEMAS
Curso que se imparte: 2002
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,25
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

61 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2001
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6,7
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

62 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: LABORATORIO DE INFORMÁTICA INDUSTRIAL
Curso que se imparte: 2001
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

63 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DISCRETA
Curso que se imparte: 2001
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

64 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: TEORÍA DE SISTEMAS
Curso que se imparte: 2001
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 5,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



- 65** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 2000
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,2
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 66** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: LABORATORIO DE INFORMÁTICA INDUSTRIAL
Curso que se imparte: 2000
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 67** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DISCRETA
Curso que se imparte: 2000
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 7,5
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 68** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: TEORÍA DE SISTEMAS
Curso que se imparte: 2000
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 69** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: CONTROL DE PROCESOS POR COMPUTADOR
Curso que se imparte: 1999
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 70** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DISCRETA
Curso que se imparte: 1999
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 71** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: TEORÍA DE SISTEMAS
Curso que se imparte: 1999
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



- 72** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SIMULACIÓN DISCRETA
Curso que se imparte: 1998
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 3
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 73** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: SISTEMAS AUTOMÁTICOS
Curso que se imparte: 1998
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
- 74** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: TEORÍA DE SISTEMAS
Curso que se imparte: 1998
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1** **Título del trabajo:** Desarrollo de una aplicación de reconocimiento de gestos usando redes de gran memoria de corto plazo (LSTM) para asistencia a operarios
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GALLEGO SERRANO, VICENÇ
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 30/09/2019
- 2** **Título del trabajo:** Desarrollo de la automatización de una línea de carga y transporte de carne
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , RODA LOZANO, RUBEN
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 26/09/2019
- 3** **Título del trabajo:** Desarrollo de la automatización de una línea de transporte entre puestos de trabajo con ajuste de velocidad para funcionamiento continuo
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , FERNANDEZ CASTRO, SEBASTIAN
Calificación obtenida: 7.5
Fecha de defensa: 19/09/2019
- 4** **Título del trabajo:** Automatización mediante Visión Artificial para el Control de Selladores en Planta de Carrocerías: Selección entre 3 sistemas de visión artificial implementados por diferentes proveedores.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



Alumno/a: , COLL ROSELLO, CLARA
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 12/09/2019

- 5 Título del trabajo:** Desarrollo de la teleoperación de robots industriales y colaborativos mediante técnicas avanzadas de visión artificial
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , JIVA, EMIMA IOANA
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 25/07/2019
- 6 Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema de medición automatizado para bloques motor basado en robots colaborativos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LLIN TEROL, DANIEL
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 11/07/2019
- 7 Título del trabajo:** Desarrollo de aplicaciones industriales con robots colaborativos utilizando el middleware de control de robots Robot Operating System
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GONZALEZ MORENO, CLAUDIA ANAIS
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 26/09/2018
- 8 Título del trabajo:** Desarrollo de la automatización de una línea de costeros
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , PEIRO ALCAZAR, JOSE
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 21/09/2018
- 9 Título del trabajo:** Desarrollo de aplicaciones mediante robots colaborativos basadas en interfaces naturales hombre-máquina
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ZAKHARYAN, ELIZABET
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 13/09/2018
- 10 Título del trabajo:** Desarrollo de controladores para la coordinación de robots móviles mediante comunicaciones inalámbricas
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , JIVA, EMIMA IOANA
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 12/07/2018



- 11 Título del trabajo:** Desarrollo de una interfaz amigable basada en Labview para el control y supervisión de robots paralelos de rehabilitación
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CUCO BOILS, MIGUEL
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 11/07/2018
- 12 Título del trabajo:** "Diseño y desarrollo de controles de robots mediante métodos numéricos basados en teoría de álgebra lineal. Aplicación a robots móviles
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MORA CARRION, SERGIO
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 28/06/2018
- 13 Título del trabajo:** Diseño del Sistema de Control de un Motor de C.C. mediante Redes Neuronales
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LLOPIS IBOR, LAURA
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 27/06/2018
- 14 Título del trabajo:** Diseño y programación de la automatización con autómatas programables Modicon TSX de las líneas de mecanizado, ensamblaje y almacén de un proceso industrial modelado con el software Factory I/O.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MEDINA FABADO, ROBERTO
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 26/06/2018
- 15 Título del trabajo:** Desarrollo de la automatización del proceso de almacenamiento de bloques de espumación en una empresa de la industria de la automoción y validación mediante la herramienta de simulación virtual Factory I/O
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MARTINEZ GIMENO, NESTOR
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 26/06/2018
- 16 Título del trabajo:** Desarrollo de controladores para robots paralelos mediante ingeniería de software basada en componentes. Aplicación a robots de rehabilitación de miembro inferior
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , OLIVER CHIVA, ERNESTO
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 26/03/2018
- 17 Título del trabajo:** Programación y control de una máquina-prototipo para fabricación de jarcias de carbono para mástiles mediante un CNC
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera



Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MARTINEZ SANZ, MARCOS
Calificación obtenida: 9.2
Fecha de defensa: 25/07/2017

- 18 Título del trabajo:** INTEGRACIÓN DE SISTEMAS MULTI-AGENTE EN PLATAFORMAS EMBEBIDAS HETEROGÉNEAS CON RECURSOS LIMITADOS PARA TAREAS DE LOCALIZACIÓN Y COORDINACIÓN EN DETECCIÓN Y EVASIÓN DE COLISIONES EN ROBÓTICA MÓVIL.

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Soriano Viguera, Ángel
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE (cum laude)
Fecha de defensa: 20/07/2017
Mención de calidad: Si

- 19 Título del trabajo:** Mejora de la disponibilidad de las cuatro líneas de mecanizado utilizando herramientas de MOS y análisis de cuellos de botella

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , NAVARRO OLMEDA, IVAN
Calificación obtenida: 9.3
Fecha de defensa: 20/07/2017

- 20 Título del trabajo:** Desarrollo de la comunicación entre un PLC y un robot colaborativo que permita la realización de aplicaciones de robótica industrial

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ALBORS MARQUES, LAURA
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 17/07/2017

- 21 Título del trabajo:** Seguimiento y mejora en la detección de incidencias en pares de apriete residuales en el proceso de implantación del sistema □Torque Inspection & Studies System□ en la planta de carrocerías de Ford Almussafes.

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , BAUTISTA ESCOBAR, FREDDY JAVIER
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 14/07/2017

- 22 Título del trabajo:** Diseño e implementación de un sistema de control de robots mediante la ingeniería del software basada en componentes. Aplicación a un robot paralelo de 3DOF

Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Cazalilla Morenas, Jose Ignacio
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE (cum laude)
Fecha de defensa: 13/07/2017
Mención de calidad: Si



- 23** **Título del trabajo:** Diseño e implantación de un sistema de mantenimiento predictivo para pinzas de soldadura
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MONEDERO VALLS, ALEJANDRO
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 06/07/2017
- 24** **Título del trabajo:** Desenvolupament d'aplicacions de control de força per a un robot industrial
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , RODRIGUEZ ESTEVE, ANA
Calificación obtenida: 7.0
Fecha de defensa: 14/09/2016
- 25** **Título del trabajo:** DESARROLLO DE UNA APLICACIÓN PARA LA DETECCIÓN Y SEGUIMIENTO DE OBJETOS. APLICACIÓN A VEHÍCULOS MÓVILES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , PALAZON HIDALGO, DAVID
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 21/07/2016
- 26** **Título del trabajo:** Desarrollo de una aplicación basada en cámaras 3D para la generación de movimientos en un robot humanoide
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , PASCUAL TOMAS, ANA
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 15/07/2016
- 27** **Título del trabajo:** Desarrollo de una aplicación para el guiado automático de un vehículo eléctrico
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GONZALEZ MORENO, CLAUDIA ANAIS
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 15/07/2016
- 28** **Título del trabajo:** Desarrollo de una aplicación de posicionamiento basada en marcadores para un robot móvil
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MUÑOZ ARNAL, BLAI
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 15/07/2016
- 29** **Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema de clasificación automático de etiquetas UHF-RFID para el cronometraje de carreras
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ESTEVE DOMINGUEZ, MIREIA
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 13/07/2016



- 30** **Título del trabajo:** Desarrollo de la automatización y supervisión de un proceso de mecanizado y transporte de piezas
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , BENEITO BROTONS, PEDRO
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 13/07/2016
- 31** **Título del trabajo:** Diseño, construcción y control de un robot manipulador de 3 grados de libertad de bajo coste para el desarrollo de un manipulador móvil.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GARCIA FERNANDEZ, ALBERTO
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 13/07/2016
- 32** **Título del trabajo:** IMPLANTACIÓN DEL SISTEMA DE GESTIÓN DE CALIDAD ISO 9001:2008 EN UNA EMPRESA DEL SECTOR DEL MUEBLE
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MARTINEZ MARTINEZ, JOAQUIN
Calificación obtenida: 6.6
Fecha de defensa: 25/09/2015
- 33** **Título del trabajo:** DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UNA MÁQUINA CNC DE TRES EJES PARA REALIZAR OPERACIONES DE FRESADO Y CORTE DE PIEZAS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , RODRIGUEZ GUNTIÑAS, MAURICIO
Calificación obtenida: 9.8
Fecha de defensa: 22/09/2015
- 34** **Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema automatizado para la mecanización de engranajes y el transporte entre dos unidades de mecanizado
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ASENSI SEGUER, CARLES
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 09/09/2015
- 35** **Título del trabajo:** Estudi i modelat d'una plataforma robòtica tipus exosquelet. Control automàtic del pes del pacient.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MARTINEZ BESELER, XAVIER
Calificación obtenida: 10.0
Fecha de defensa: 09/09/2015



- 36** **Título del trabajo:** DISEÑO DE APLICACIÓN PARA EL PROCESADO, ACONDICIONAMIENTO, CONVERSIÓN A MIDI Y REPRODUCCIÓN EN TIEMPO REAL DE UNA SEÑAL DE AUDIO
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , BAÑULS JUAN, XAVIER
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 29/07/2015
- 37** **Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema distribuido para la automatización y monitorización de un proceso de una línea indexada con dos unidades de mecanizado y un centro neumático
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LLOBELL RIBERO, BELEN
Calificación obtenida: 7.5
Fecha de defensa: 17/07/2015
- 38** **Título del trabajo:** Diseño de controladores de sistemas robotizados mediante técnicas de Machine Learning. Aplicación a un robot paralelo de rehabilitación de miembros inferiores
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , FERRER PASTOR, GONZALO
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 15/07/2015
- 39** **Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema de monitorización de parámetros biomédicos basado ROS sobre una plataforma empotrada
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , OLIVER CHIVA, ERNESTO
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 15/07/2015
- 40** **Título del trabajo:** Modelado y Simulación de trayectorias de robots móviles y vehículos eléctricos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , JIMENEZ SANCHEZ, JUAN LUIS
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 14/07/2015
- 41** **Título del trabajo:** Navegación automática de robots móviles por laberintos y pasillos
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SANCHEZ MARTINEZ, VIRGINIA
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 14/07/2015
- 42** **Título del trabajo:** Modelado y Simulación de un Robot Paralelo de 4 Grados de Libertad. Aplicación a un Robot de Rehabilitación
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , OLUCHA SALLA, JOAN



Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 14/07/2015

- 43 Título del trabajo:** Desarrollo de un sistema automatizado para un proceso de doble mecanizado de piezas y traslado a almacén mediante un robot de guiado automático
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MESEGUER CERVERA, SANTIAGO
Calificación obtenida: 10.0
Fecha de defensa: 14/07/2015
- 44 Título del trabajo:** Modelado y Simulación de un robot móvil
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GARDEL GOMEZ, DANIEL
Calificación obtenida: 7.0
Fecha de defensa: 10/07/2015
- 45 Título del trabajo:** Desarrollo de aplicaciones de control de robots mediante el reconocimiento de personas con cámaras 3D
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , COMPANY ARNALTE, MIGUEL
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 10/07/2015
- 46 Título del trabajo:** Desarrollo y control de un manipulador cartesiano de 3 grados de libertad para el posicionado de una sonda Hall utilizada para la medida de campos magnéticos.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , TORRES RUIZ, ANGEL
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 26/06/2015
- 47 Título del trabajo:** NAVEGACIÓN DE ROBOTS MÓVILES MEDIANTE CÁMARA 3D BASADA EN TIEMPO DE VUELO.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SANMARTIN BUSTOS, CARLOS
Calificación obtenida: 8.2
Fecha de defensa: 29/05/2015
- 48 Título del trabajo:** DESARROLLO DE LABORATORIO BASADO EN TARJETAS DE BAJO COSTE PARA LA DOCENCIA DE LA ASIGNATURA DE TIC
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CARRION CHISVERT, JOSE
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 24/09/2014



- 49** **Título del trabajo:** Localización de robots móviles de recursos limitados basada en fusión sensorial por eventos
Tipo de proyecto: Tesis Doctoral
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: Marin Paniagua, Leonardo Jose
Calificación obtenida: SOBRESALIENTE (cum laude)
Fecha de defensa: 01/07/2014
Mención de calidad: Si
- 50** **Título del trabajo:** DESARROLLO DE UN SIMULADOR DE TIEMPO REAL PARA EL CONTROL DE ROBOTS BASADO EN MIDDLEWARES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , VIDAL PASTOR, RAFAEL
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 26/07/2013
- 51** **Título del trabajo:** SIMULADOR BASADO EN EASY JAVA SIMULATIONS PARA UN ROBOT LEGO
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GONZALEZ MARCO, MANUEL
Calificación obtenida: 7.0
Fecha de defensa: 09/07/2013
- 52** **Título del trabajo:** CONTROLADOR DE AUTOMATISMOS PARA INSTALACIONES CINEMATográfICAS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , BELENGUER FERRER, JORGE
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 28/09/2012
- 53** **Título del trabajo:** DESARROLLO DE UN GENERADOR AUTOMÁTICO DE MODELOS DE SIMULACIÓN PARA TERMINALES PORTUARIAS DE CONTENEDORES
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LOZANO GARCIA, CARLOS
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 24/07/2012
- 54** **Título del trabajo:** IMPLEMENTACIÓN DE UN SISTEMA ESTANDARIZADO DE COMUNICACIÓN BAJO PROTOCOLO ZIGBEE
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , COMPANY ANDRES, SALVADOR
Calificación obtenida: 7.5
Fecha de defensa: 24/07/2012
- 55** **Título del trabajo:** IMPLEMENTACIÓN BASADA EN EL MIDDLEWARE OROCOS DE CONTROLADORES DINÁMICOS PARA UN ROBOT PARALELO
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CAZALILLA MORENAS, JOSE IGNACIO



Calificación obtenida: 10.0
Fecha de defensa: 24/07/2012

- 56** **Título del trabajo:** IMPLEMENTACIÓN DE CONTROLADORES PARA EL ROBOT E-PUCK MEDIANTE EL SISTEMA OPERATIVO EMPOTRADO DE TIEMPO REAL ERIKA.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GALBIS MIÑANA, ANDREA
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 04/11/2011
- 57** **Título del trabajo:** CONTROL DISTRIBUIDO Y COORDINACIÓN DE ROBOTS MEDIANTE SISTEMAS MULTIAGENTE
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SORIANO VIGUERAS, ANGEL
Calificación obtenida: 10.0
Fecha de defensa: 29/09/2011
- 58** **Título del trabajo:** ANÁLISIS, DISEÑO Y MONTAJE DE UN SISTEMA DE TRANSPORTE SOSTENIBLE: LA BICICLETA ELÉCTRICA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SALEH MOULUD, HAMMADA
Calificación obtenida: 8.0
Fecha de defensa: 26/09/2011
- 59** **Título del trabajo:** CONTROL DE UN MOTOR DE C.C. MEDIANTE EL SISTEMA OPERATIVO DE TIEMPO REAL EMPOTRADO ERIKA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ALCAINA ACOSTA, JOSE JOAQUIN
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 05/09/2011
- 60** **Título del trabajo:** NAVEGACIÓN DE UN ROBOT MÓVIL DE CONFIGURACIÓN DIFERENCIAL BASADA EN FUSIÓN SENSORIAL
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MARIN PANIAGUA, LEONARDO JOSE
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 21/07/2011
- 61** **Título del trabajo:** IMPLEMENTACION DE CONTROLADORES USANDO LA LIBRERIA DE TIEMPO REAL DEL ENTORNO OROCOS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CAZALILLA MORENAS, JOSE IGNACIO
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 07/07/2011



- 62** **Título del trabajo:** COORDINACIÓN Y CONTROL DE ROBOTS MÓVILES BASADO EN AGENTES
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CERVERA ANDES, ADRIAN
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 07/07/2011
- 63** **Título del trabajo:** COORDINACIÓN Y POSICIONAMIENTO DE DOS ROBOTS E-PUCK PARA EL DESPLAZAMIENTO DE UN OBJETO.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MOSCARDO GARCIA, VANESSA
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 15/10/2010
- 64** **Título del trabajo:** DESENVOLUPAMENT D'UN LABORATORI REMOT PER A L'ASSIGNATURA DE CONTROL AUTOMÀTIC.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LLOPIS ESPINOSA, JOAQUIN
Calificación obtenida: 7.0
Fecha de defensa: 24/09/2010
- 65** **Título del trabajo:** SISTEMA TUTOR INTELIGENTE ADAPTATIVO PARA LABORATORIOS VIRTUALES Y REMOTOS
Tipo de proyecto: Tesina
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , AMELA TARONGI, VERONICA
Calificación obtenida: 7.0
Fecha de defensa: 19/07/2010
- 66** **Título del trabajo:** DISEÑO DE UN SISTEMA DE INSPECCIÓN AUTOMATIZADO DE PROBETAS CILÍNDRICAS DE HORMIGÓN.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LUJAN BENITA, JOSE ANTONIO
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 18/12/2009
- 67** **Título del trabajo:** DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE ALGORITMOS DE CONTROL EN SISTEMAS EMPOTRADOS. APLICACIÓN A ROBÓTICA MÓVIL.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GIRBES JUAN, VICENT
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 27/07/2009
- 68** **Título del trabajo:** OPTIMIZACIÓN DEL PROCESO PRODUCTIVO DE LA EMPRESA ISTOBAL S.A., MEDIANTE LA APLICACIÓN DE LA METODOLOGÍA "LEAN MANUFACTURING"
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València



Alumno/a: , SANZ RIBERA, MARCOS
Calificación obtenida: 9.9
Fecha de defensa: 05/02/2009

- 69** **Título del trabajo:** "DESARROLLO Y PROGRAMACIÓN DE ROBOTS MÓVILES. DESARROLLO DE TAREAS DE ROBOT MEDIANTE COMUNICACIONES INALÁMBRICAS"
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LLACER PAREDES, CARLES
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 28/01/2009
- 70** **Título del trabajo:** "PLATAFORMA DE CONTROL DE ROBOTS MÓVILES"
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , JIMENEZ MOYA, AGUSTIN
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 19/09/2008
- 71** **Título del trabajo:** "DESARROLLO DE LABORATORIOS VIRTUALES Y REMOTOS VÍA WEB MEDIANTE LA HERRAMIENTA EASYJAVA"
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MORENO AMAT, JAVIER
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 19/09/2008
- 72** **Título del trabajo:** DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UNA APLICACIÓN DOMÓTICA SOBRE UNA MAQUETA DE UNA VIVIENDA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SANZ CALPE, VICTOR
Calificación obtenida: 9.2
Fecha de defensa: 17/09/2008
- 73** **Título del trabajo:** DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UNA APLICACIÓN DOMÓTICA SOBRE LA MAQUETA DE UNA VIVIENDA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GARGALLO BARCOS, JORGE
Calificación obtenida: 9.2
Fecha de defensa: 17/09/2008
- 74** **Título del trabajo:** CALCULO, DISEÑO E IMPLEMENTACION DE UNA INSTALACION FOTOVOLTAICA CONECTADA A RED DE 100 KW
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , LOAYZA MARTI, CARLOS HUASCAR
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 07/03/2008



- 75** **Título del trabajo:** ARQUITECTURA DISTRIBUIDA EN MICROPROCESADOR. APLICACION A UNA MOTO QUAD
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , FABREGAT SEGURA, BEATRIZ
Calificación obtenida: 7.5
Fecha de defensa: 19/12/2007
- 76** **Título del trabajo:** "IMPLEMENTACIÓN DE CONTROLADORES EMPOTRADOS AVANZADOS EN UNA PLATTAFORMA HIDAN PC/104"
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SANCHEZ PEÑARROJA, JORDI
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 19/09/2007
- 77** **Título del trabajo:** PROYECTO DE UNA INSTALACION DOMOTICA EN UNA RESIDENCIA DE LA TERCERA EDAD
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CLAVER LOPEZ, VICTOR
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 25/10/2006
- 78** **Título del trabajo:** NUEVA ESTRATEGIA DE CONTROL PARA AHORRO DE ENERGIA EN SISTEMAS EMPOTRADOS. APLICACION A UN ROBOT DE UN GRADO DE LIBERTAD BASADO EN LEGO MINSTORMS.
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , BLASCO LLOPIS, CARLOS
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 18/10/2006
- 79** **Título del trabajo:** AUTOMATIZACION DE UN VEHICULO QUAD MEDIANTE UN DISPOSITIVO EMPOTRADO DE COMPUTACION LIMITADA
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , SANZ RIBERA, MARCOS
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 25/09/2006
- 80** **Título del trabajo:** DISEÑO E IMPLEMENTACION DE UNA SOLUCION DOMOTICA USANDO TECNOLOGIA DE PROPOSITO GENERAL
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CASANOVA VILLAPLANA, SILVIA
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 13/09/2006
- 81** **Título del trabajo:** REALIZACIÓN DE UNA APLICACIÓN DOMÓTICA CON POSIBILIDAD DE CONEXIÓN A INTERNET
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera



Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , ALACOT TORRES, JOSE LUIS
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 25/01/2006

82 Título del trabajo: "DISEÑO, IMPLEMENTACIÓN Y VALIDACIÓN DE CONTROLADORES SOBRE SISTEMAS EMPOTRADOS. APLICACIÓN A ROBOTS MÓVILES".

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GARCIA MOREY, CARLOS
Calificación obtenida: 9.0
Fecha de defensa: 27/06/2005

83 Título del trabajo: REALIZACIÓN DE UNA APLICACIÓN DOMÓTICA CON POSIBILIDAD DE CONEXIÓN A INTERNET

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , MILLAN LOPEZ, MANUEL
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 01/02/2005

84 Título del trabajo: DESARROLLO E IMPLEMENTACIÓN DE UNA SOLUCIÓN DOMÓTICA DISTRIBUIDA Y DE ACCESO REMOTO BASADO EN ELEMENTOS DE CONTROL DE PROPOSITO GENERAL.

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , CAMPOS VICTORIA, BLANCA
Calificación obtenida: 9.2
Fecha de defensa: 30/09/2004

85 Título del trabajo: DESARROLLO E IMPLANTACIÓN DE SISTEMAS AUTOMÁTICOS DE MONITORIZACIÓN LOCAL Y REMOTA EN LAS LÍNEAS DE PRODUCCIÓN DE LA PLANTA DE PINTURAS DE FORD ESPAÑA.

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , DURA GOMEZ, JOAQUIN
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 28/05/2004

86 Título del trabajo: GLOBELAB LABORATORIO DE APRENDIDAJE AUTONOMO DEL DISA

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , VICENTE SUCH, BELEN
Calificación obtenida: 9.5
Fecha de defensa: 11/09/2002

87 Título del trabajo: INSTALACIÓN DOMÓTICA DE UNA VIVIENDA FAMILIAR

Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Alumno/a: , GRAU LLOPIS, MIGUEL
Calificación obtenida: 8.5
Fecha de defensa: 16/07/2002



- 88** **Título del trabajo:** " DIAGNOSTICADORES MODULARES PARA UNA COLUMNA DE DESTILACIÓN. IMPLEMENTACIÓN PARA SU FUNCIONAMIENTO EN TIEMPO REAL "
- Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera
- Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València
- Alumno/a:** , CORRECHER SALVADOR, CARLOS
- Calificación obtenida:** 10.0
- Fecha de defensa:** 21/09/2001
- 89** **Título del trabajo:** DISEÑO E IMPLEMENTACION DE UN SISTEMA DE CONTROL DE MOTORES DE CONTINUA MEDIANTE MICROCONTROLADOR
- Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera
- Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València
- Alumno/a:** , MOTILLA CERDA, ANTONIO JAVIER
- Calificación obtenida:** 7.0
- Fecha de defensa:** 27/06/2001
- 90** **Título del trabajo:** CONTROL DISTRIBUIDO DE PROCESOS BAJO SISTEMA OPERATIVO LINUX
- Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera
- Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València
- Alumno/a:** , MARTINEZ PASTOR, DAVID
- Calificación obtenida:** 8.6
- Fecha de defensa:** 18/10/2000
- 91** **Título del trabajo:** CONTROL DISTRIBUIDO DE PROCESOS BAJO SISTEMA OPERATIVO LINUX
- Tipo de proyecto:** Proyecto Final de Carrera
- Entidad de realización:** Universitat Politècnica de València
- Alumno/a:** , ALVAREZ MEMBRIVES, CRISTINA
- Calificación obtenida:** 8.6
- Fecha de defensa:** 18/10/2000

Tutorías académicas de estudiantes

- 1** **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 1
- 2** **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 7
- 3** **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 8
- 4** **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 10
- 5** **Nombre del programa:** Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 8



6 Nombre del programa: Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 5

7 Nombre del programa: Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 5

8 Nombre del programa: Tutor Prácticas en Empresa
Nº de alumnos/as tutelados/as: 1

Participación en proyectos de innovación docente

1 Título del proyecto: Grupo de Innovación docente (PACE)

2 Título del proyecto: Grupo de Innovación Docente (PACE)

3 Título del proyecto: Participación en Proyectos de Innovación Docente (PACE)

4 Título del proyecto: Grupo de Innovación Docente UPV

Experiencia científica y tecnológica

Grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

Nombre del grupo: Instituto Universitario de Automática e Informática Industrial

Actividad científica o tecnológica

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

- 1** **Nombre del proyecto:** INTEGRACION DE MODELOS BIOMECAVICOS EN EL DESARROLLO Y OPERACION DE ROBOTS REHABILITADORES RECONFIGURABLES (DPI2017-84201-R-AR)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo
Nº de investigadores/as: 13
Entidad/es financiadora/s:
AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION

Fecha de inicio: 01/01/2018 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 135.762 €
- 2** **Nombre del proyecto:** LABORATORIO DE FABRICACION AVANZADA INTELIGENTE (IDIFEDER/2018/025)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Francisco Blanes Noguera
Nº de investigadores/as: 11
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA

Fecha de inicio: 01/01/2018 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 525.262 €
- 3** **Nombre del proyecto:** METODOLOGIA DE DISEÑO DE SISTEMAS BIOMECAVICOS. APLICACION AL DESARROLLO DE UN ROBOT PARALELO HIBRIDO PARA DIAGNOSTICO Y REHABILITACION (DPI2013-44227-R)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Alvaro Felipe Page Del Pozo
Nº de investigadores/as: 10
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE ECONOMIA Y EMPRESA

Fecha de inicio: 01/01/2015 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 96.800 €
- 4** **Nombre del proyecto:** Semana de la Ciencia en la UPV, campus de Vera (FCT-12-4846)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Bautista Peiró López
Nº de investigadores/as: 34
Entidad/es financiadora/s:
FUNDACION ESPAÑOLA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGIA

Fecha de inicio: 01/09/2012 **Duración:** 5 meses
Cuantía total: 4.599,05 €



- 5** **Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE CONTROLADORES BASADOS EN MISIONES (DPI2011-28507-C02-01)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s: MINISTERIO DE ECONOMIA Y EMPRESA
Fecha de inicio: 01/01/2012 **Duración:** 2 años - 11 meses - 30 días
Cuantía total: 133.100 €
- 6** **Nombre del proyecto:** IDENTIFICACIÓN DE PARÁMETROS DINÁMICOS EN VEHÍCULOS LIGEROS Y ROBOTS MÓVILES. MEDIDA DE FUERZAS. (2636)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Francisco José Valero Chuliá
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 01/12/2011 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 8.500 €
- 7** **Nombre del proyecto:** SEMANA DE LA CIENCIA EN LA UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE VALENCIA, CAMPUS DE VERA (FCT-11-2134)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Bautista Peiró López
Nº de investigadores/as: 29
Entidad/es financiadora/s: FUNDACION ESPAÑOLA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGIA
Fecha de inicio: 22/09/2011 **Duración:** 4 meses
Cuantía total: 23.377,8 €
- 8** **Nombre del proyecto:** UN ENFOQUE HOLONICO BASADO EN AGENTES PARA ORGANIZACIONES ADAPTATIVAS DE ROBOTS MOVILES INTELIGENTES (2620)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Adriana Susana Giret Boggino
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 15/12/2010 **Duración:** 1 año - 1 mes
Cuantía total: 11.500 €
- 9** **Nombre del proyecto:** IDENTIFICACION Y CONTROL DE MOTORES ASINCRONOS Y SU UTILIZACION EN UN ROBOT SIMPLE. PCI-MEDITERRANEO (ARGELIA) (A/026232/09)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es financiadora/s: MINISTERIO DE ASUNTOS EXTERIORES
Fecha de inicio: 17/01/2010 **Duración:** 1 año - 3 meses
Cuantía total: 12.000 €



- 10** **Nombre del proyecto:** IMPLEMENTACION DE CONTROLADORES AVANZADOS EN TIEMPO REAL PARA SISTEMAS MECANICOS COMPLEJOS (PAID-05-09-4315)
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Marina Vallés Miquel
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 15/12/2009 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 8.500 €
- 11** **Nombre del proyecto:** MASPORT: METODOLOGIAS DE AUTOMATIZACION Y SIMULACION PARA LA EVALUACION Y MEJORA DE LA CAPACIDAD, RENDIMIENTO Y NIVEL DE SERVICIO DE TERMINALES PORTUARIAS DE CONTENEDORES (P19/08)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Luís Navarro Herrero
Nº de investigadores/as: 21
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE FOMENTO
Fecha de inicio: 01/09/2009 **Duración:** 2 años - 4 meses - 6 días
Cuantía total: 681.726,9 €
- 12** **Nombre del proyecto:** NUCLEO DE CONTROL EN SISTEMAS DISTRIBUIDOS (DPI2008-06737-C02-01)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 10
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION
Fecha de inicio: 01/01/2009 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 146.047 €
- 13** **Nombre del proyecto:** IDENTIFICACION DE PARAMETROS FISICOS EN SISTEMAS MECANICOS COMPLEJOS. APLICACION AL CONTROL AVANZADO. (PAID-05-06-6730)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 21/12/2006 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 9.900 €
- 14** **Nombre del proyecto:** IDENTIFICACION DE PARAMETROS FISICOS EN SISTEMAS MECANICOS COMPLEJOS. APLICACION AL CONTROL AVANZADO. (DPI2005-08732-C02-02)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION



Fecha de inicio: 31/12/2005
Cuantía total: 61.042,1 €

Duración: 3 años

15 Nombre del proyecto: NUCLEO DE CONTROL EN SISTEMAS EMPOTRADOS (DPI2005-09327-C02-01)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez

Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION

Fecha de inicio: 15/10/2005

Duración: 3 años - 2 meses - 30 días

Cuantía total: 124.355,5 €

16 Nombre del proyecto: ARTIST2: EMBEDDED SYSTEMS DESIGN (004527)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Alfons Crespo Lorente

Nº de investigadores/as: 17

Entidad/es financiadora/s:
COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA

Fecha de inicio: 01/09/2004

Duración: 4 años - 1 mes

Cuantía total: 208.452,77 €

17 Nombre del proyecto: AYUDA AL GRUPO: AUTOMATICA INDUSTRIAL (GRUPOS03/016)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez

Nº de investigadores/as: 47

Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA; GENERALITAT VALENCIANA

Fecha de inicio: 01/01/2003

Duración: 3 años

Cuantía total: 113.310,08 €

18 Nombre del proyecto: MEJORA DE PRESTACIONES EN SISTEMAS EMPOTRADOS DE CONTROL (DPI2002-04432-C03-02)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez

Nº de investigadores/as: 5

Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA

Fecha de inicio: 01/12/2002

Duración: 3 años

Cuantía total: 49.450 €

19 Nombre del proyecto: ENTORNO VIRTUAL DE MODELADO Y MONITORIZACION DE ROBOTS MOVILES Y SISTEMAS SENSORIALES (DPI2002-04434-C04-04)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Martín Mellado Arteché

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA

Fecha de inicio: 01/12/2002

Duración: 3 años

Cuantía total: 29.900 €



- 20** **Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE UNA ARQUITECTURA ABIERTA PARA LA SIMULACION, LA PROGRAMACION Y EL CONTROL DE ROBOTS (CTIDIB/2002/22)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 01/01/2002 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 24.368,73 €
- 21** **Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE UN ENTORNO ABIERTO PARA LA IMPLEMENTACION DE CONTROLADORES DE ROBOTS INDUSTRIALES (PPI-05-01 5913)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 27/09/2001 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 9.015,18 €
- 22** **Nombre del proyecto:** TECNICAS DE RECONSTRUCCION 3D SOPORTADAS EN ROBOT MOVIL, APLICADAS A RESTAURACION DE MONUMENTOS (PPI-05-01 6017)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Ignacio Cuadrado Iglesias
Nº de investigadores/as: 23
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 27/09/2001 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 18.030,36 €
- 23** **Nombre del proyecto:** CONTROL AVANZADO DE MOVIMIENTO Y FUERZA DE ROBOTS MANIPULADORES INDUSTRIALES (PPI-6-00 7129)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 01/01/2001 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 6.130,32 €
- 24** **Nombre del proyecto:** AYUDA AL GRUPO CONTROL DE SISTEMAS HIBRIDOS (GR01-223)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s:
GENERALITAT VALENCIANA
Fecha de inicio: 01/01/2001 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 5.108,6 €



- 25** **Nombre del proyecto:** SISTEMAS DE CONTROL DISTRIBUIDO ASINCRONO (Desconocido)
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es financiadora/s:
MEC. DIRECCIÓN GENERAL DE ENSEÑANZA SUPERIOR E INVESTIGACIÓN CIENTÍFICA
Fecha de inicio: 31/12/1999 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 129.914,78 €
- 26** **Nombre del proyecto:** SISTEMAS DE CONTROL DISTRIBUIDO ASINCRONO (TAP1999-1226-C02-01)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es financiadora/s:
MINISTERIO DE EDUCACION
Fecha de inicio: 31/12/1999 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 129.914,76 €
- 27** **Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE UN ENTORNO PARA EL ANALISIS Y LA IMPLEMENTACION DE CONTROLADORES DINAMICOS DE ROBOTS INDUSTRIALES (6529)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Mata Amela
Nº de investigadores/as: 9
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA
Fecha de inicio: 01/12/1999 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 20.524,56 €
- 28** **Nombre del proyecto:** CONTROLADORES DINAMICOS DE ROBOTS INDUSTRIALES (Desconocido)
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Mata Amela
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
UNIVERSIDAD POLITECNICA DE VALENCIA - VICERRECTORADO DE I+D
Fecha de inicio: 01/12/1999 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 0 €
- 29** **Nombre del proyecto:** INTEGRATED MANUFACTURING AND PRODUCTION AUTOMATION FOR THE CERAMIC TILE INDUSTRY "IMPACT" (Desconocido)
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es financiadora/s:
COMMISSION OF EUROPEAN COMMUNITIES
Fecha de inicio: 01/01/1997 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 382.063,38 €
- 30** **Nombre del proyecto:** INTEGRATED MANUFACTURING AND PRODUCTION AUTOMATION FOR THE CERAMIC TILE INDUSTRY "IMPACT" (BRPR-CT96-3632)
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro Albertos Pérez



Nº de investigadores/as: 7

Entidad/es financiadora/s:

COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA

Fecha de inicio: 01/01/1997

Duración: 2 años - 11 meses - 30 días

Cuantía total: 392.142,88 €

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

- 1 Nombre del proyecto:** SERVICIO DE DESARROLLO DE SISTEMAS DE ASISTENCIA EN EL ACTO QUIRURGICO. ROBOT AYUDANTE PARA MANUPULACION
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Valera Fernández
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: FUNDACION DE LA COM. VALENC. PARA LA INVESTIGACION BIOMEDICA
Fecha de inicio: 18/11/2019 **Duración:** 2 meses
Cuantía total: 59.000 €
- 2 Nombre del proyecto:** SISTEMA CONTROL DE CALIDAD, TESTEO Y VALIDACION FUNCIONAL DE ROBOTS MOVILES
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Francisco Blanes Noguera
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: ROBOTNIK AUTOMATION, S.L.L.
Fecha de inicio: 24/10/2019 **Duración:** 1 año - 3 meses
Cuantía total: 50.000 €
- 3 Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE UN PROTOTIPO VIABLE DE IMPRESION DE PIEZAS CON CABEZAL DE IMPRESION SOBRE BRAZO ROBOT - FASE 2: APLICACION EN CURVA CILINDRICA
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Francisco Blanes Noguera
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: FAURECIA INTERIOR SYSTEMS SALC ESPAÑA, S.L.
Fecha de inicio: 25/03/2019 **Duración:** 9 meses
Cuantía total: 42.650 €
- 4 Nombre del proyecto:** DESARROLLO DE UN PROTOTIPO VIABLE DE IMPRESION DE PIEZAS CON CABEZAL DE IMPRESION SOBRE BRAZO ROBOT
Entidad de realización: Universitat Politècnica de València
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Francisco Blanes Noguera
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s: FAURECIA INTERIOR SYSTEMS SALC ESPAÑA, S.L.
Fecha de inicio: 20/09/2018 **Duración:** 4 meses
Cuantía total: 38.825 €



5 Nombre del proyecto: AUTOMATION TECHNIANS VOCATIONAL TRAINING REPOSITORY
(N/04/B/PP 165.011)

Entidad de realización: Universitat Politècnica de València

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Luís Díez Ruano

Nº de investigadores/as: 8

Entidad/es financiadora/s:

COMISION DE LAS COMUNIDADES EUROPEA

Fecha de inicio: 01/11/2004

Duración: 2 años - 4 meses

Cuantía total: 50.381 €

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Marina Vallés Miquel; José Ignacio Casalilla Morenas; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo; Miguel Ángel Díaz Rodríguez. A 3-PRS parallel manipulator for ankle rehabilitation: towards a low-cost robotic rehabilitation. *Robotica*. 35, pp. 1939 - 1957. 2017. ISSN 0263-5747. DOI: 10.1017/S0263574715000120
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 2** Alvaro Felipe Page Del Pozo; Nidal Farhat .; Vicente Mata Amela; Ángel Valera Fernández; Miguel Ángel Díaz Rodríguez; Marina Vallés Miquel. Biomechanical model of the lower limb for dynamic control of knee rehabilitation parallel robot. *Gait & Posture*. 57, pp. 260 - 261. 2017. ISSN 0966-6362. DOI: 10.1016/j.gaitpost.2017.06.404
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 3** Ángel Valera Fernández; Miguel Díaz-Rodríguez; Marina Vallés Miquel; Ernesto Oliver Chiva; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. Controller-observer design and dynamic parameter identification for model-based control of an electromechanical lower-limb rehabilitation system. *International Journal of Control*. 90, pp. 702 - 714. 2017. ISSN 0020-7179. DOI: 10.1080/00207179.2016.1215529
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 4** Marina Vallés Miquel; Pedro Araujo-Gómez; Vicente Mata Amela; Ángel Valera Fernández; Miguel Díaz-Rodríguez; Alvaro Felipe Page Del Pozo; Nidal Farhat .Mechatronic design, experimental setup, and control architecture design of a novel 4 DoF parallel manipulator. *Mechanics Based Design of Structures and Machines*. 46, pp. 425 - 439. 2017. ISSN 1539-7734. DOI: 10.1080/15397734.2017.1355249
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 5** José Ignacio Casalilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Miguel Díaz-Rodríguez. HYBRID FORCE/POSITION CONTROL FOR A 3-DOF 1T2R PARALLEL ROBOT: IMPLEMENTATION, SIMULATIONS AND EXPERIMENTS. *Mechanics Based Design of Structures and Machines*. 44, pp. 16 - 31. 2016. ISSN 1539-7734. DOI: 10.1080/15397734.2015.1030679
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 6** Ángel Soriano Vigueras; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. Distributed Collision Avoidance Method based on Consensus among Mobile Robotic Agents. *International Journal of Imaging and Robotics*. 15, pp. 80 - 90. 2015. ISSN 2231-525X



Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

- 7 José Ignacio Cazalilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Vicente Mata Amela; Miguel Ángel Díaz Rodríguez; Ángel Valera Fernández. Adaptive control of a 3-DOF parallel manipulator considering payload handling and relevant parameter models. *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing*. 30, pp. 468 - 477. 2014. ISSN 0736-5845. DOI: <http://dx.doi.org/10.1016/j.rcim.2014.02.003>

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

- 8 Leonardo Jose Marin Paniagua; Marina Vallés Miquel; Ángel Soriano Viguera; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. Event Based Localization in Ackermann Steering Limited Resource Mobile Robots. *IEEE/ASME Transactions on Mechatronics*. 19, pp. 1171 - 1182. 2014. ISSN 1083-4435. DOI: <http://dx.doi.org/10.1109/TMECH.2013.2277271>

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

- 9 Carlos Sanchez Belenguer; Ángel Soriano Viguera; Marina Vallés Miquel; Eduardo Vendrell Vidal; Ángel Valera Fernández. GEMA2: Geometrical matching analytical algorithm for fast mobile robots global self-localization. *Robotics and Autonomous Systems*. 62, pp. 855 - 863. 2014. ISSN 0921-8890. DOI: 10.1016/j.robot.2014.01.009

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

- 10 José Ignacio Cazalilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Vicente Mata Amela; Miguel Ángel Díaz Rodríguez; Ángel Valera Fernández. Implementation of a 3-DOF parallel robot adaptive motion controller. *International Journal of Mechanics and Control*. 15, pp. 45 - 52. 2014. ISSN 1590-8844

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

- 11 Ángel Valera Fernández; Ángel Soriano Viguera; Marina Vallés Miquel. Plataformas de Bajo Coste para la Realización de Trabajos Prácticos de Mecatrónica y Robótica. *RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial*. 11, pp. 363 - 376. 2014. ISSN 1697-7912

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

- 12 Marina Vallés Miquel; José Ignacio Cazalilla Morenas; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. Implementación basada en el middleware OROCOS de controladores dinámicos pasivos para un robot paralelo. *RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial*. 10, pp. 96 - 103. 2013. ISSN 1697-7912. DOI: 10.1016/j.riai.2012.11.009

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

- 13 Marina Vallés Miquel; José Ignacio Cazalilla Morenas; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. Implementación basada en el middleware OROCOS de controladores dinámicos pasivos para un robot paralelo. *RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial*. 10, pp. 96 - 103. 2013. ISSN 1697-7912. DOI: <http://dx.doi.org/10.1016/j.riai.2012.11.009>

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

- 14 Miguel Díaz-Rodríguez; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Marina Vallés Miquel. Model-Based Control of a 3-DOF Parallel Robot Based on Identified Relevant Parameters. *IEEE/ASME Transactions on Mechatronics*. 16, pp. 1737 - 1744. 2013. ISSN 1083-4435. DOI: 10.1109/TMECH.2012.2212716

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

- 15 Leonardo Jose Marin Paniagua; Marina Vallés Miquel; Ángel Soriano Viguera; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. Multi Sensor Fusion Framework for Indoor-Outdoor Localization of Limited Resource Mobile Robots. *Sensors*. 13, pp. 14133 - 14160. 2013. ISSN 1424-8220. DOI: 10.3390/s131014133

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

- 16** Ángel Valera Fernández; Javier Gómez Moreno; Antonio José Sánchez Salmerón; Carlos Ricolfe Viala; Ranko Zotovic Stanisic; Marina Vallés Miquel. Industrial Robot Programming and UPnP Services Orchestration for the Automation of Factories. International Journal of Advanced Robotic Systems. 9, pp. 1 - 11. 2012. ISSN 1729-8806. DOI: 10.5772/51373
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 17** Marina Vallés Miquel; Miguel Díaz-Rodríguez; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. Mechatronic Development and Dynamic Control of a 3-DOF Parallel Manipulator. Mechanics Based Design of Structures and Machines. 40, pp. 434 - 452. 2012. ISSN 1539-7734. DOI: 10.1080/15397734.2012.687292
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 18** Guillaume Sanahuja; Ángel Valera Fernández; Antonio José Sánchez Salmerón; Carlos Ricolfe Viala; Marina Vallés Miquel; LEONARDO JOSÉ MARÍN PANIAGUA. Control embebido de robots móviles con recursos limitados basado en flujo óptico. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 8, pp. 250 - 257. 2011. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 19** Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. Integración de dispositivos físicos en un laboratorio remoto de control mediante diferentes plataformas: Labview, Matlab y C/C++. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 7, pp. 23 - 34. 2010. ISSN 1697-7912. DOI: 10.4995/RIAI.2010.01.02
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 20** Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano; José Luís Navarro Herrero; Ángel Valera Fernández. Remote Access to MATLAB-based Laboratories: Application to the Fuzzy Control of a DC Motor. INTERNATIONAL JOURNAL OF ENGINEERING EDUCATION. 26, pp. 1343 - 1353. 2010. ISSN 0949-149X
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 21** Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. Control of Mobile Robots using Mobile Technologies. INTERNATIONAL JOURNAL OF ENGINEERING EDUCATION. 23, pp. 491 - 498. 2007. ISSN 0949-149X
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 22** Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. Control Performances under Logic Changes in the Operational Conditions. Journal of Computer and Systems Sciences International. 44, pp. 587 - 593. 2005. ISSN 1064-2307
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 23** Ángel Valera Fernández; José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel; Pedro Albertos Pérez. Dynamic Virtual and Remote Control Laboratory Development. IEEE Control Systems Magazine. 25, pp. 35 - 39. 2005. ISSN 0272-1708
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 24** Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. Simulación y Control de Procesos Físicos de Forma Remota. RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. 2, pp. 20 - 29. 2005. ISSN 1697-7912
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 25** Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. Control remoto de robots industriales. METALUNIVERS. 22, pp. 94 - 97. 2004. ISSN 1578-8873
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista



- 26** Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Marina Vallés Miquel; Francisco José Valero Chuliá; NURIA ROSILLO GUERRERO; Francisco Javier Benimeli Andreu. Solving the Inverse Dynamic Control for Low Cost Real-Time Industrial Robot Control Applications. *Robotica*. 21, pp. 261 - 269. 2003. ISSN 0263-5747
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 27** Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Josep Tornero Montserrat. Lanconrob Remote/virtual laboratory of real-time robot control. *ROBÓTICA*. 2, pp. 40 - 45. 2001. ISSN 0874-9019
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
- 28** Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo; Marina Vallés Miquel; Ernesto Oliver Chiva. MODELADO Y SIMULACIÓN DE ROBOTS PARALELOS CON V-REP. APLICACIÓN DE TELEOPERACIÓN Y MONITORIZACIÓN DE UN ROBOT DE 3 GRADOS DE LIBERTAD. Diseño de dispositivos de rehabilitación y órtesis. 9, pp. 193 - 208. Consejo de Publicaciones de la Universidad de los Andes y Centro de Publicaciones Pontificia Universidad Católica del Ecuador, 2017. ISBN 978-980-11-1893-0
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 29** FARES JAWAD MOHD ABU-DAKKA; Ángel Valera Fernández; Juan A. Escalera; Marina Vallés Miquel; Vicente Mata Amela; Mohamed Abderrahim. Trajectory Adaptation and Learning for Ankle Rehabilitation Using a 3-PRS Parallel Robot. *Intelligent Robotics and Applications*. 36, pp. 483 - 494. Springer, 2015. ISBN 978-3-319-22878-5
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 30** José Ignacio Casalilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Miguel Díaz-Rodríguez. Implementation of Force and Position Controllers for a 3DOF Parallel Manipulator. *Multibody Mechatronic Systems*. 34, pp. 359 - 369. Springer, 2014. ISBN 978-3-319-09857-9
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 31** Ángel Soriano Viguera; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. Collision Avoidance of Mobile Robots Using Multi-Agent Systems. *Distributed Computing and Artificial Intelligence*. 52, pp. 429 - 439. Springer International Publishing Switzerland, 2013. ISBN 978-3-319-00550-8
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 32** Ángel Soriano Viguera; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. Multi-Agent Systems Platform for Mobile Robots Collision Avoidance. *Advances on Practical Applications of Agents and multi-Agent Systems*. 37, pp. 320 - 323. Springer Heidelberg Dordrecht London New York, 2013. ISBN 978-3-642-38072-3
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 33** Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; José Luís Diez Ruano. Utilización de herramientas de Matlab para el desarrollo de laboratorios remotos de ingeniería de sistemas y automática. *DocenWeb*. 5, pp. 33 - 40. Universidad de Alicante, 2005. ISBN 84-689-3386-4
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 34** Ángel Valera Fernández; José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel. Herramientas virtuales para la educación en automática. *DocenWeb*. 9, pp. 65 - 70. Universidad de Alicante, 2005. ISBN 84-689-3386-4
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
- 35** Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Josep Tornero Montserrat. Real-Time Robot Control Implementation with Matlab/Simulink. *Telematics Applications in Automation and Robotics*. 4, pp. 527 - 533. Pergamon (Elsevier Science), 2001. ISBN 0-08-043856 3
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro



Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** MODELO BIOMECAÁNICO DE MIEMBRO INFERIOR BASADO EN ACCIONES ESENCIALES PARA EL CONTROL DE UN ROBOT DE REHABILITACIÓN. VALIDACIÓN EXPERIMENTAL
Nombre del congreso: XIV Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica (CIBIM 2019)
Ciudad de celebración: Cartagena de Indias, Colombia,
Fecha de celebración: 15/11/2019
Nidal Farhat .; David Reichert; Alvaro Felipe Page Del Pozo; PAU ZAMORA ORTIZ; Marina Vallés Miquel. "CIBIM 2019. XIV Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica". pp. 12 - 19. División de Publicaciones UIS,
- 2** **Título del trabajo:** Biomechanical model of the lower limb based on relevant actions for the control of knee-rehabilitation parallel robots
Nombre del congreso: 5th Joint International Conference on Multibody System Dynamics (IMSD 2018)
Ciudad de celebración: Lisboa, Portugal,
Fecha de celebración: 28/06/2018
Nidal Farhat .; Alvaro Felipe Page Del Pozo; Vicente Mata Amela; Ángel Valera Fernández; Miguel Ángel Díaz Rodríguez; Marina Vallés Miquel. "Proceedings of the Fifth Joint International Conference on Multibody System Dynamics - IMSD 2018". pp. 1 - 14. IDMEC Instituto de Engenharia Mecânica,
- 3** **Título del trabajo:** Experimental Setup of a Novel 4 DoF Parallel Manipulator
Nombre del congreso: 6th International Symposium on Multibody Systems and Mechatronics (MuSME 2017)
Ciudad de celebración: Florianópolis, Brazil,
Fecha de celebración: 28/10/2017
Marina Vallés Miquel; Pedro Araujo-Gómez; Vicente Mata Amela; Ángel Valera Fernández; Miguel Díaz-Rodríguez; Alvaro Felipe Page Del Pozo; Nidal Farhat . "Multibody Mechatronic Systems. Proceedings of the MUSME Conference". pp. 389 - 400. Springer,
- 4** **Título del trabajo:** Metodología de Diseño de Sistemas Biomecatrónicos. Aplicación al desarrollo de un Robot Paralelo híbrido para diagnóstico y rehabilitación
Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica (JNR 2017)
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de celebración: 09/06/2017
Alvaro Felipe Page Del Pozo; Vicente Mata Amela; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Francisco José Valero Chuliá; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Antonio José Besa González; Antonio José Sánchez Salmerón; Francisco José Rubio Montoya; Carlos Ricolfe Viala; MARIA FRANCISCA PEYDRO DE MOYA. "Actas de las Jornadas Nacionales de Robótica". pp. 0 - 0. CEA-IFAC,
- 5** **Título del trabajo:** ALGORITMO DE NAVEGACIÓN AUTÓNOMA BASADO EN UNA ARQUITECTURA DISTRIBUIDA
Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de celebración: 05/09/2014
Ángel Soriano Viguera; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Actas de las XXXV Jornadas de Automática". pp. 384 - 391. Comité Español de Automática de la IFAC (CEA-IFAC),
- 6** **Título del trabajo:** INTEGRACIÓN DE SISTEMAS MULTI-AGENTE EN SISTEMAS EMBEBIDOS CON RECURSOS LIMITADOS PARA LA REALIZACIÓN DE TAREAS DE COORDINACIÓN Y COOPERACIÓN
Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Valencia, España,



Fecha de celebración: 05/09/2014

Ángel Soriano Viguera; Leonardo Jose Marin Paniagua; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "Actas de las XXXV Jornadas de Automática". pp. 346 - 353. Comité Español de Automática de la IFAC (CEA-IFAC),

7 Título del trabajo: Low Cost Platform for Automatic Control Education Based on Open Hardware.

Nombre del congreso: 19th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC 2014)

Ciudad de celebración: Cape Town, South Africa,

Fecha de celebración: 29/08/2014

Ángel Soriano Viguera; Leonardo Jose Marin Paniagua; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of the 19th IFAC World Congress, 2014". pp. 9044 - 9050. International Federation of Automatic Control (IFAC),

8 Título del trabajo: Implementation of dynamic controllers using real-time middleware for a low-cost parallel robot

Nombre del congreso: 2014 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2014)

Ciudad de celebración: Hong Kong, China,

Fecha de celebración: 07/06/2014

José Ignacio Casalilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Miguel Ángel Díaz Rodríguez; Vicente Mata Amela; Ángel Soriano Viguera; Ángel Valera Fernández. "2014 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)". pp. 2084 - 2084. IEEE,

9 Título del trabajo: Implementation of a 3-DOF Parallel Robot Adaptive Motion Controller

Nombre del congreso: 22nd International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region (RAAD 2013)

Ciudad de celebración: Portoroz, Slovenia,

Fecha de celebración: 13/09/2013

José Ignacio Casalilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Vicente Mata Amela; Miguel Díaz-Rodríguez; Ángel Valera Fernández. "Proceedings of the 22nd International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, RAAD 2013". pp. 303 - 310. Jozef Stefan Institute,

10 Título del trabajo: IMPLEMENTACIÓN DE CONTROLADORES FUERZA Y POSICIÓN PARA UN MANIPULADOR PARALELO DE 3DOF

Nombre del congreso: XXXIV Jornadas de Automática

Ciudad de celebración: Terrasa, España,

Fecha de celebración: 06/09/2013

José Ignacio Casalilla Morenas; Miguel Corberán Ruiz; Miguel Díaz-Rodríguez; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Marina Vallés Miquel. "Actas de las XXXIV Jornadas de Automática". pp. 657 - 665. Comité Español de Automática (CEA) / Universidad Politécnica de Cataluña,

11 Título del trabajo: Localización asistida por GPS para robots móviles en configuración Ackermann de recursos limitados

Nombre del congreso: XXXIV Jornadas de Automática

Ciudad de celebración: Terrasa, España,

Fecha de celebración: 06/09/2013

Leonardo Jose Marin Paniagua; Ángel Soriano Viguera; Vicent Mayans Roca; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Actas de las XXXIV Jornadas de Automática". pp. 650 - 656. Comité Español de Automática (CEA) / Universidad Politécnica de Cataluña,

12 Título del trabajo: Plataforma robótica de bajo coste y recursos limitados basada en Arduino y dispositivos móviles

Nombre del congreso: XXXIV Jornadas de Automática



Ciudad de celebración: Terrasa, España,

Fecha de celebración: 06/09/2013

Ángel Soriano Viguera; Leonardo Jose Marin Paniagua; Richard Juan; José Ignacio Cazalilla Morenas; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Pedro Albertos Pérez. "Actas de las XXXIV Jornadas de Automática". pp. 261 - 268. Comité Español de Automática (CEA) / Universidad Politécnica de Cataluña,

- 13 Título del trabajo:** Multi-Agent Systems for Evasive Maneuvers of Mobile Robots through Agreements tal como aparece en el elemento digital

Nombre del congreso: 10th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics (ICINCO 2013)

Ciudad de celebración: Reykjavik, Iceland,

Fecha de celebración: 31/07/2013

Ángel Soriano Viguera; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "Proceedings of 10th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics. 2 vol.". pp. 140 - 147. INSTICC,

- 14 Título del trabajo:** Collision Avoidance of Mobile Robots Using Multi-Agents Systems

Nombre del congreso: 10th International Symposium on Distributed Computing and Artificial Intelligence (DCAI'13)

Ciudad de celebración: Salamanca, España,

Fecha de celebración: 24/05/2013

Ángel Soriano Viguera; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "Distributed Computing and Artificial Intelligence". pp. 429 - 437. Springer Advances in Intelligent Systems and Computing Vol. 217,

- 15 Título del trabajo:** Multi-Agent Systems Platform for Mobile Robots Collision Avoidance

Nombre del congreso: 11th International Conference on Practical Applications of Agents and Multiagent Systems (PAAMS 2013)

Ciudad de celebración: Salamanca, Spain,

Fecha de celebración: 24/05/2013

Ángel Soriano Viguera; Enrique Jorge Bernabeu Soler; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "Advances on Practical Applications of Agents and Multi-Agent Systems. 11th International Conference, PAAMS 2013. Proceedings". pp. 320 - 323. Springer Lecture Notes in Computer Science Volume 7879,

- 16 Título del trabajo:** Dynamic Calibration of Force Platforms by Means of a Parallel Robot

Nombre del congreso: 6th International conference on biomedical electronics and devices (BIODEVICES 2013)

Ciudad de celebración: Barcelona,

Fecha de celebración: 14/02/2013

EDUARDO BRAU CERDÁ; José Ignacio Cazalilla Morenas; Marina Vallés Miquel; Antonio José Besa González; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. "Biodevices 2013. Proceedings of the International Conference on Biomedical Electronics and Devices". pp. 132 - 136. Springer,

- 17 Título del trabajo:** IMPLETACIÓN DE UN ALGORITMO DE LOCALIZACIÓN BASADO EN UN MÉTODO DE MONTECARLO PARA UN ROBOT MOVIL OMIDIRECCIONAL

Nombre del congreso: XXXIII Jornadas de Automática

Ciudad de celebración: Vigo,

Fecha de celebración: 07/09/2012

Javier Gómez Moreno; Ángel Soriano Viguera; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. "Comité Español de Automática (CEA)". pp. 729 - 735. Comité Español de Automática (CEA),



- 18 Título del trabajo:** ORGANIZACIONES HOLÓNICAS MULTIAGENTE PARA RESOLVER MISIONES MEDIANTE ROBOTS MÓVILES
Nombre del congreso: XXXIII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Vigo,
Fecha de celebración: 07/09/2012
Ángel Soriano Viguera; Leonardo Jose Marin Paniagua; Javier Gómez Moreno; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Adriana Susana Giret Boggino. "Comité Español de Automática (CEA)". pp. 3 - 11. Comité Español de Automática (CEA),
- 19 Título del trabajo:** Mechatronic Development and Dynamic Control of a 3 DOF Parallel Manipulator
Nombre del congreso: 4th International Symposium on Multibody Systems and Mechatronics (MUSME 2011)
Ciudad de celebración: Valencia (España),
Fecha de celebración: 28/10/2011
Marina Vallés Miquel; Miguel Díaz-Rodríguez; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. "Proceedings". pp. 341 - 357. Universitat Politècnica de València,
- 20 Título del trabajo:** Enfoque Holónico Basado en Agentes para el Control de Organizaciones de Robots Móviles
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla,
Fecha de celebración: 09/09/2011
Adrián Cervera; Ángel Soriano Viguera; Javier Gómez Moreno; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Adriana Susana Giret Boggino. "Actas de las XXXII Jornadas de Automática". pp. 1 - 9. CEA,
- 21 Título del trabajo:** Estudio y Análisis de la Problemática de Asignación del Atraque en una Terminal Portuaria de Contenedores
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla,
Fecha de celebración: 09/09/2011
Marcos Sanz Ribera; Daniel Juste López; Carlos Lozano García; Marina Vallés Miquel; José Luís Navarro Herrero. "Actas de las XXXII Jornadas de Automática". pp. 1 - 8. CEA,
- 22 Título del trabajo:** Implementación de controladores dinámicos para un manipulador de 3DOF
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla,
Fecha de celebración: 09/09/2011
Jose I. Cazalilla; Marina Vallés Miquel; Miguel Díaz-Rodríguez; Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Alvaro Felipe Page Del Pozo. "Actas de las XXXII Jornadas de Automática". pp. 1 - 8. CEA,
- 23 Título del trabajo:** Mejora en la Navegación de Robots con Recursos Limitados mediante Fusión de Datos de Distintos Sensores
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla,
Fecha de celebración: 09/09/2011
LEONARDO JOSÉ MARÍN PANIAGUA; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Actas de las XXXII Jornadas de Automática". pp. 1 - 8. CEA,
- 24 Título del trabajo:** Mejora en la navegación de robots con recursos limitados mediante fusión de datos de distintos sensores
Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla,



Fecha de celebración: 09/09/2011

Leonardo Jose Marin Paniagua; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Actas de las XXXII Jornadas de Automática". pp. 3 - 10. CEA,

- 25 Título del trabajo:** A new framework for the control of lms in its
Nombre del congreso: 18th IFAC World Congress, 2011
Ciudad de celebración: Milano, Italia,
Fecha de celebración: 02/09/2011
Veronica Amela; José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel. "Proceedings of the 18th IFAC World Congress". pp. 8 - 18. IFAC,
- 26 Título del trabajo:** Application and evaluation of Lego NXT tool for Mobile Robot Control
Nombre del congreso: 18th IFAC World Congress, 2011
Ciudad de celebración: Milano, Italia,
Fecha de celebración: 02/09/2011
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Leonardo Jose Marin Paniagua; Ángel Soriano Viguera; Adriana Susana Giret Boggino. "Proceedings of the 18th IFAC World Congress". pp. 9805 - 9811. IFAC,
- 27 Título del trabajo:** Design and Implementation of Kalman Filters applied to Lego NXT based Robots
Nombre del congreso: 18th IFAC World Congress, 2011
Ciudad de celebración: Milano, Italia,
Fecha de celebración: 02/09/2011
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Leonardo Jose Marin Paniagua; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings of the 18th IFAC World Congress". pp. 9830 - 9835. IFAC,
- 28 Título del trabajo:** A New Framework for the Control of LMS in ITS
Nombre del congreso: 2nd International Joint Conference on knowledge discovery, knowledge engineering and knowledge management (IC3K 2010)
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de celebración: 28/10/2010
José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel. "Semantic Sensor Web". pp. 1 - 4. ScitePress,
- 29 Título del trabajo:** Multilevel approach modelling for port container terminal simulation
Nombre del congreso: International Conference on Harbor, Maritime & Multimodal Logistics Modelling and Simulation (HMS 2010)
Ciudad de celebración: Fez, Marruecos,
Fecha de celebración: 15/10/2010
Marcos Sanz Ribera; Daniel Juste López; Carlos Lozano García; Marina Vallés Miquel; José Luís Navarro Herrero. "Proceedings". pp. 61 - 66. DIPTTEM (Univ di Genoa),
- 30 Título del trabajo:** Control de trayectorias en el robot móvil E-puck
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Jaen,
Fecha de celebración: 10/09/2010
Leonardo Jose Marin Paniagua; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Actas". pp. 4 - 11. CEA-IFAC,
- 31 Título del trabajo:** Control de trayectorias en el robot móvil E-puck
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Jaen,
Fecha de celebración: 10/09/2010
Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Actas". pp. 1 - 9. CEA-IFAC,



- 32 Título del trabajo:** CONTROL Y COORDINACIÓN DE ROBOTS MÓVILES MEDIANTE UNA ARQUITECTURA CLIENTE-SERVIDOR
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Jaen,
Fecha de celebración: 10/09/2010
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "Actas". pp. 1 - 9. CEA-IFAC,
- 33 Título del trabajo:** Identificación de Sistemas Basados en Subespacios. Aplicación a un Robot Paralelo de 3 DOF
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Jaen,
Fecha de celebración: 10/09/2010
Ángel Valera Fernández; Vicente Mata Amela; Carlos Ricolfe Viala; Ranko Zotovic Stanisic; Marina Vallés Miquel. "Actas". pp. 1 - 9. CEA-IFAC,
- 34 Título del trabajo:** MODELO BASADO EN NIVELES PARA LA SIMULACIÓN DE UNA TERMINAL PORTUARIA DE CONTENEDORES
Nombre del congreso: XXXI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Jaen,
Fecha de celebración: 10/09/2010
Marcos Sanz Ribera; Daniel Juste López; Carlos Lozano García; Marina Vallés Miquel; José Luís Navarro Herrero. "Actas". pp. 1 - 9. CEA-IFAC,
- 35 Título del trabajo:** Implementation of a Bug Algorithm in the E-puck from a Hybrid Control Viewpoint
Nombre del congreso: 15th IEEE International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics - MMAR'10
Ciudad de celebración: Miedzyzdroje (Poland),
Fecha de celebración: 26/08/2010
Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings". pp. 1 - 9. IEEE,
- 36 Título del trabajo:** Implementation of a Bug Algorithm in the E-puck from a Hybrid Control Viewpoint
Nombre del congreso: 15th IEEE International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics - MMAR'10
Ciudad de celebración: Miedzyzdroje (Poland),
Fecha de celebración: 26/08/2010
Leonardo Jose Marin Paniagua; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings". pp. 174 - 179. IEEE,
- 37 Título del trabajo:** A Ball and Beam System Virtual and Remote Laboratory based in Ejs and C++
Nombre del congreso: 8th IFAC Symposium on Advances in Control Education (ACE 2009)
Ciudad de celebración: Kumamoto, Japón,
Fecha de celebración: 23/10/2009
José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. "Proceedings". pp. 1 - 6. IFAC,
- 38 Título del trabajo:** LABORATORIO VIRTUAL DE LÓGICA BORROSA PARA EL CONTROL DE LA BOLA Y LA VIGA
Nombre del congreso: XXX Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Valladolid, España,
Fecha de celebración: 04/09/2009
Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano; Ángel Valera Fernández. "Actas". pp. 1 - 9. Comité Español de Automática de la IFAC,



- 39 Título del trabajo:** Platform for the Development of Mechatronic Practical Works based on LEGO Mindstorms NXT Robots
Nombre del congreso: 18th IEEE International Conference on Control Applications (CCA 2009)
Ciudad de celebración: San Petersburgo, Rusia,
Fecha de celebración: 10/07/2009
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Pedro Albertos Pérez. "Proceedings". pp. 1230 - 1235. IEEE Control Systems Society,
- 40 Título del trabajo:** Estructuras de control en sistemas empotrados
Nombre del congreso: IX Simposio Internacional de Automatización (SIA 2009)
Ciudad de celebración: La Habana, Cuba,
Fecha de celebración: 13/02/2009
Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel. "Actas". pp. 1 - 5. Institucional,
- 41 Título del trabajo:** Plataforma para la Realización de Trabajos Prácticos de Mecatrónica basada en Robots LEGO
Nombre del congreso: XXIX Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Tarragona, España,
Fecha de celebración: 07/09/2008
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "Actas". pp. 100 - 108. Universidad Rovira Virgili,
- 42 Título del trabajo:** Embedded Implementation of Mobile Robots Control
Nombre del congreso: 17th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC) International Federation of Automatic Control
Ciudad de celebración: Seul, Corea del Sur,
Fecha de celebración: 11/07/2008
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Pedro Albertos Pérez; Raúl Simarro Fernández. "proceedings". pp. 6821 - 6826. IFAC,
- 43 Título del trabajo:** Middleware for Control Kernel Implementation in Embedded Control Systems
Nombre del congreso: 17th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC) International Federation of Automatic Control
Ciudad de celebración: Seul, Corea del Sur,
Fecha de celebración: 11/07/2008
Marina Vallés Miquel; Alfons Crespo Lorente; Pedro Albertos Pérez; José Enrique Simó Ten. "proceedings". pp. 8475 - 8480. IFAC,
- 44 Título del trabajo:** Remote Fuzzy Control of a DC Motor
Nombre del congreso: 17th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC) International Federation of Automatic Control
Ciudad de celebración: Seul, Corea del Sur,
Fecha de celebración: 11/07/2008
José Luís Navarro Herrero; José Luís Diez Ruano; Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel. "proceedings". pp. 3652 - 3658. IFAC,
- 45 Título del trabajo:** Desarrollo y Control de Robots Móviles de Bajo Coste
Nombre del congreso: XXVIII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Huelva, España,
Fecha de celebración: 07/09/2007
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Ranko Zotovic Staniscic. "Actas". pp. 50 - 56. Universidad de Huelva,



- 46 Título del trabajo:** Digital Control Design and Implementation
Nombre del congreso: 9th European Control Conference (ECC 2007)
Ciudad de celebración: Kos, Grecia,
Fecha de celebración: 05/07/2007
Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel; Alfons Crespo Lorente. "Proceedings". pp. 9 - 16. IEEE,
- 47 Título del trabajo:** Bluetooth-networked trajectory control of autonomous vehicles
Nombre del congreso: 8th IFAC Symposium on Cost Oriented Automation (COA 2007)
Ciudad de celebración: La Habana, Cuba,
Fecha de celebración: 15/02/2007
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. "PAPERS". pp. 46 - 51. ELSEVIER,
- 48 Título del trabajo:** ESSENTIAL CONTROL IN EMBEDDED CONTROL SYSTEMS
Nombre del congreso: 8th IFAC Symposium on Cost Oriented Automation (COA 2007)
Ciudad de celebración: La Habana, Cuba,
Fecha de celebración: 15/02/2007
Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Ángel Valera Fernández. "PAPERS". pp. 1 - 7. ELSEVIER,
- 49 Título del trabajo:** Remote TCP/IP-based process control with time-varying sampling period
Nombre del congreso: 15th IEEE International Conference on Control Applications (CCA 2006)
Ciudad de celebración: Munich, Alemania,
Fecha de celebración: 06/10/2006
Antonio Sala Piqueras; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. "Proceedings of the 2006 IEEE International Conference on Control Applications". pp. 2081 - 2086. IEEE,
- 50 Título del trabajo:** Schedulability Issues in complex embedded control systems
Nombre del congreso: IEEE Conference on Computer-Aided Control Systems Design (CACSD 2006)
Ciudad de celebración: Munich Alemania,
Fecha de celebración: 06/10/2006
Alfons Crespo Lorente; Pedro Albertos Pérez; Patricia Balbastre Betoret; Marina Vallés Miquel; MANUEL LLUESMA CAMPS; José Enrique Simó Ten. "Proceedings of the 2006 IEEE Conference on Computer-Aided Control Systems Design (CACSD'06)". pp. 1200 - 1205. IEEE,
- 51 Título del trabajo:** An Interactive Course on "Logic Controllers Using Grafcet"
Nombre del congreso: 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education (ACE'06)
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 23/06/2006
José Luís Diez Ruano; Ángel Valera Fernández; José Luís Navarro Herrero; Marina Vallés Miquel; Alberto Carlos Encinas Gomar. "Preprints of the 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education". pp. 50 - 56. IFAC,
- 52 Título del trabajo:** Proposal of Low-Cost Mobile Robot Control Laboratory Experiment
Nombre del congreso: 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education (ACE'06)
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 23/06/2006
Ángel Valera Fernández; MARTIN WEISS; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. "Preprints of the 7th IFAC Symposium on Advances in Control Education". pp. 57 - 62. IFAC,



- 53 Título del trabajo:** Development of Bluetooth Communications for LEGO-Based Mobile Robot Laboratories
Nombre del congreso: 44th IEEE Conference on Decision and Control
Ciudad de celebración: Sevilla, España,
Fecha de celebración: 15/12/2005
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. "Proceedings". pp. 3426 - 3431. IEEE,
- 54 Título del trabajo:** A straightforward proposal for low-cost development of virtual and remote control laboratories
Nombre del congreso: 16th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC)
Ciudad de celebración: Praga, República Chéca,
Fecha de celebración: 08/07/2005
Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; José Luís Diez Ruano; Pedro Albertos Pérez. "Preprints". pp. 140 - 146. IFAC,
- 55 Título del trabajo:** Embedded Control systems: Some issues and solutions
Nombre del congreso: 16th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC)
Ciudad de celebración: Praga, República Chéca,
Fecha de celebración: 08/07/2005
Pedro Albertos Pérez; Alfons Crespo Lorente; Marina Vallés Miquel; José Ismael Ripoll Ripoll. "Preprints". pp. 2545 - 2550. IFAC,
- 56 Título del trabajo:** Embedded Control Systems: the control Kernel
Nombre del congreso: 10th International Workshop on Computer Aided Systems Theory (EUROCAST)
Ciudad de celebración: Las Palmas de Gran Canaria,
Fecha de celebración: 11/02/2005
Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel; Alfons Crespo Lorente. pp. 1 - 4. Universida de las Palmas de Gran Canaria,
- 57 Título del trabajo:** Cuestiones en la Implementación del Control Multivariable: Relevancia de Señales y Priorización
Nombre del congreso: XXV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Ciudad Real, España,
Fecha de celebración: 10/09/2004
Pedro Albertos Pérez; Antonio Sala Piqueras; Marina Vallés Miquel. "Actas". pp. 533 - 537. Universidad de Castilla-La Mancha,
- 58 Título del trabajo:** Control Remoto de Robots Industriales
Nombre del congreso: VI Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica (CIBIM)
Ciudad de celebración: Coimbra, Portugal,
Fecha de celebración: 18/10/2003
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano. "Memorias VI Congreso Iberoamericano de ingeniería mecánica". pp. 809 - 814. Dpto. Ingeniería Mecánica Udad. Coimbra A. M. Dias,
- 59 Título del trabajo:** DESARROLLO Y CONTROL DE UN PÉNDULO DE FURUTA
Nombre del congreso: XXIV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: León, España,
Fecha de celebración: 10/09/2003
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Manuel Cardo Redolar. "Actas". pp. 1 - 7. Universidad de León,



- 60 Título del trabajo:** Utilización de sensorización externa en robótica
Nombre del congreso: XXIV Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: León, España,
Fecha de celebración: 10/09/2003
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; José Luís Diez Ruano; Ricardo Pizá Fernández; Antonio José Sánchez Salmerón. "Actas". pp. 1 - 5. Universidad de León,
- 61 Título del trabajo:** Controller Transfer under Sampling Rate Dynamic Changes
Nombre del congreso: 7th European Control Conference (ECC 2003)
Ciudad de celebración: Cambridge, Reino Unido,
Fecha de celebración: 04/09/2003
Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. pp. 1 - 6. IEEE,
- 62 Título del trabajo:** Controller Updating under Operational Logic Changes
Nombre del congreso: IFAC Workshop on Modelling and Analysis of Logic Controlled Dynamic Systems 2003
Ciudad de celebración: Irkutsk, Rusia,
Fecha de celebración: 01/08/2003
Pedro Albertos Pérez; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. pp. 1 - 6. IFAC,
- 63 Título del trabajo:** Creación de una plataforma para la docencia no-presencial y semi-presencial en el departamento de ingeniería de sistemas y automática de la universidad politécnica de Valencia
Nombre del congreso: International Conference on Network Universities and E-learning (MENU 2003)
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de celebración: 09/05/2003
José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; Marina Alonso Díaz; Carlos Camiña Catalá; Alicia Esparza Peidro; Ángel Miguel Cuenca Lacruz; Vicente Grau García. "Proceedings". pp. 1 - 7. Universidad Politécnica de Valencia,
- 64 Título del trabajo:** Remote Laboratories Based on Virtual Processes
Nombre del congreso: International Conference on Information and Communication Technologies in Education (ICTE 2002)
Ciudad de celebración: Badajoz, España,
Fecha de celebración: 16/11/2002
Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; José Luís Diez Ruano. "Actas". pp. 1178 - 1182. Junta de Extremadura,
- 65 Título del trabajo:** A global approach for the remote process simulation and control
Nombre del congreso: 15th World Congress of the International Federation of Automatic Control (IFAC)
Ciudad de celebración: Barcelona, España,
Fecha de celebración: 26/07/2002
José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. "Proceedings of the 15th IFAC World Congress". pp. 76 - 81. Elsevier Science,
- 66 Título del trabajo:** Desarrollo de un entorno de Tiempo Real para el Control de Robots. Aplicación a un Robot Jugador de Ajedrez
Nombre del congreso: V Jornadas de Tiempo Real (JTR)
Ciudad de celebración: Cartagena, España,
Fecha de celebración: 08/02/2002
Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández. "Actas de las V Jornadas de Tiempo Real". pp. 1 - 6.



- 67 Título del trabajo:** Control remoto de procesos industriales con Matlab Webserver
Nombre del congreso: XXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Bellaterra, España,
Fecha de celebración: 12/09/2001
Ángel Valera Fernández; José Luís Diez Ruano; Marina Vallés Miquel; José Luís Navarro Herrero. "Actas de las Jornadas". pp. 1 - 6. COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC,
- 68 Título del trabajo:** Implementación del control de fuerza para un robot industrial mediante matlab
Nombre del congreso: XXII Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Bellaterra, España,
Fecha de celebración: 12/09/2001
Ángel Valera Fernández; Ranko Zotovic Stanisic; Marina Vallés Miquel. "Actas de las Jornadas". pp. 1 - 6. COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC,
- 69 Título del trabajo:** COMPUTED-TORQUE CONTROL OF INDUSTRIAL ROBOT MANIPULATORS USING THE GIBBS-APPELL FORMULATION
Nombre del congreso: 5th World Multi-Conference on Systemics, Cybernetics and Informatics (SCI 2001), International Conference on Internet Computing 2001 (IC 2001)
Ciudad de celebración: Orlando, Estados Unidos,
Fecha de celebración: 25/07/2001
Vicente Mata Amela; Ángel Valera Fernández; Francisco José Valero Chuliá; Marina Vallés Miquel; NURIA ROSILLO GUERRERO. "Proceedings". pp. 430 - 437. IFSR,
- 70 Título del trabajo:** Real Time robot control implementation with matlab/simulink
Nombre del congreso: 1st IFAC Conference on Telematics Applications in Automation and Robotics (TA 2001)
Ciudad de celebración: Weingarten, Alemania,
Fecha de celebración: 24/07/2001
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Josep Tornero Montserrat. "Proceedings of the 1st. IFAC Conference on Telematics Applications in Automation and Robotics TA2001". pp. 489 - 494. Elsevier Science,
- 71 Título del trabajo:** Uso de la herramienta matlab server para la realización de prácticas de laboratorio via internet
Nombre del congreso: International Workshop on Multimedia Applications (Intermedia 2001)
Ciudad de celebración: Valencia, España,
Fecha de celebración: 02/05/2001
Marina Vallés Miquel; Ángel Valera Fernández; José Luís Diez Ruano; Vicente Grau García. "Proceedings". pp. 1 - 7. Universidad Politécnica de Valencia,
- 72 Título del trabajo:** RT CONTROL SCHEDULING TO REDUCE CONTROL PERFORMANCE DEGRADING
Nombre del congreso: 39th IEEE Conference on Decision and Control
Ciudad de celebración: Sydney, Australia,
Fecha de celebración: 12/12/2000
Pedro Albertos Pérez; Alfons Crespo Lorente; José Ismael Ripoll Ripoll; Marina Vallés Miquel; Patricia Balbastre Betoret. pp. 1 - 6. IEEE,
- 73 Título del trabajo:** LABCONROB: LABORATORIO REMOTO DE CONTROL EN TIEMPO REAL DE SISTEMAS ROBOTIZADOS
Nombre del congreso: XXI Jornadas de Automática
Ciudad de celebración: Sevilla, España,
Fecha de celebración: 18/09/2000



Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Josep Tornero Montserrat. "LIBRO DE ACTAS". pp. 1 - 6. UNIVERSIDAD DE SEVILLA,

- 74 Título del trabajo:** GENERACIÓN AUTOMÁTICA DE CONTROLADORES DE ROBOTS EN TIEMPO REAL
Nombre del congreso: III Congreso de Usuarios de MATLAB
Ciudad de celebración: Madrid, España,
Fecha de celebración: 17/11/1999
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Julián José Salt Llobregat. "III Congreso de Usuarios de Matlab". pp. 359 - 364. Universidad Nacional de Educación a Distancia,
- 75 Título del trabajo:** VISUAL EDITOR FOR THE DESIGN AND IMPLEMENTATION OF CENTRALISED AND DISTRIBUTED CONTROL SCHEMES
Nombre del congreso: 15th ISPE/IEE International Conference on CAD/ CAM, Robotics & Factories of the Future (CARs&FOF '99)
Ciudad de celebración: Aguas de Lindóia, Brasil,
Fecha de celebración: 18/08/1999
Marina Vallés Miquel; Jorge Bondía Company. pp. 19 - 23. CTI-UFSM,
- 76 Título del trabajo:** An Automatization of a glass industry process using a new puma 500 open architecture
Nombre del congreso: VIII Congreso Latinoamericano de Control Automático
Ciudad de celebración: Viña del Mar, Chile,
Fecha de celebración: 09/11/1998
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; Josep Tornero Montserrat; Emilio García Moreno. pp. 375 - 378. IFAC,
- 77 Título del trabajo:** OPENING THE CONTROL UNIT OF AN INDUSTRIAL ROBOT
Nombre del congreso: 3th Portuguese Conference on Automatic Control (Controlo '98)
Ciudad de celebración: Coimbra, Portugal,
Fecha de celebración: 30/10/1998
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; J. VERGARA; Josep Tornero Montserrat. pp. 835 - 837. APCA,
- 78 Título del trabajo:** An automatization of a glass industry process using a new puma 500 Open architecture
Nombre del congreso: III Congreso de la Asociación Colombiana de Automática
Ciudad de celebración: Rio Negro, Colombia,
Fecha de celebración: 24/09/1998
Ángel Valera Fernández; Marina Vallés Miquel; J. VERGARA; Josep Tornero Montserrat; Emilio García Moreno. pp. 229 - 232. UNIVERSIDAD CATOLICA DE ORIENTE,



Gestión de I+D+i y participación en comités científicos

Comités científicos, técnicos y/o asesores

- 1 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial (Online). Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7920
Fecha de inicio: 2018
- 2 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2017
- 3 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2017
- 4 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2017
- 5 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2017
- 6 Título del comité:** Jornadas Nacionales de Robótica (JNR 2017). Tipo participación: Miembro del comité científico
Fecha de inicio: 2017
- 7 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2016
- 8 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2016
- 9 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2016
- 10 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2016
- 11 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2014



- 12 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2014
- 13 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2014
- 14 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2014
- 15 Título del comité:** 12th Annual Industrial Simulation Conference (ISC'2014) . Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2014
- 16 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2013
- 17 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2013
- 18 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2013
- 19 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2013
- 20 Título del comité:** 11th Annual Industrial Simulation Conference (ISC'2013). Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2013
- 21 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2012
- 22 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2012
- 23 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2012
- 24 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2012



- 25 Título del comité:** ISC 2012 - Industrial Simulation Conference. Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2012
- 26 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2011
- 27 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2011
- 28 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2011
- 29 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2011
- 30 Título del comité:** ISC 2011- INDUSTRIAL SIMULATION CONFERENCE. Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2011
- 31 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2010
- 32 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2010
- 33 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2010
- 34 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2010
- 35 Título del comité:** INDUSTRIAL SIMULATION CONFERENCE, ISC 2010. Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2010
- 36 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2009
- 37 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2009



- 38 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2009
- 39 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2009
- 40 Título del comité:** INDUSTRIAL SIMULATION CONFERENCE, ISC 2009. Tipo participación: Miembro del comité de programa
Fecha de inicio: 2009
- 41 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2008
- 42 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2008
- 43 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2008
- 44 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2008
- 45 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2007
- 46 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2007
- 47 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2007
- 48 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2007
- 49 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2006
- 50 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2006



- 51 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2006
- 52 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2006
- 53 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2005
- 54 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2005
- 55 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2005
- 56 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2005
- 57 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2004
- 58 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2004
- 59 Título del comité:** RIAI - Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. Tipo participación: Comité de edición. ISSN: 1697-7912
Fecha de inicio: 2004

Otros méritos

Premios, menciones y distinciones

Descripción: Premio CEA al artículo más citado 2017 revista RIAI

Fecha de concesión: 06/09/2017



Períodos de actividad investigadora

Nº de tramos reconocidos: 3

Entidad acreditante: Comisión Nacional Evaluadora de la Actividad Investigadora (CNEAI)

Acreditaciones/reconocimientos obtenidos

Descripción: Quinquenios

Nº de tramos reconocidos: 4

Resumen de otros méritos

Descripción del mérito: Ponente en la conferencia "El papel de la Ingeniería Industrial en la Domótica" en la feria Domogar