

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

	Γitulación Superi	or	Centro		Fe	echa
Lc (E	da. Ciencias ectrónica)	Físicas	Universidad Madrid	Complutense	de	Septiembre de 1992

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

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

ldioma	Habla	Lee	Escribe
Inglés	В	С	В
Francés	В	С	В

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	Universidad Carlos III	3/04/2001 al 1/08/2002	
1er Periodo Prof. Avudante Doctor	Universidad Carlos III	2/08/2002 -28/02/2006	

Proyectos de I+D como investigador principal

1.

Proyecto: Exoesqueleto para Diagnóstico y Asistencia en Tareas de Manipulación

(DPI2016-75346-R)

Duración: 30/12/2016 a 29/12/2019

Entidad Financiadora: MINISTERIO DE ECONOMIA, INDUSTRIA Y COMPETITIVIDAD

Investigador responsable: Dolores Blanco

2.

Proyecto: Proyecto Músculos artificiales

Duración: 05/05/2016 a 31/12/2017

Entidad Financiadora: ARQUIMEA INGENIERÍA, S.L.

Investigador responsable: Dolores Blanco

3.

Proyecto: Especificación Técnica de un curso de Conocimientos Básicos de

Programación de MHCN.

Duración: 29/04/2016 a 29/07/2016 Entidad Financiadora: AIRBUS

Investigador responsable: Dolores Blanco

4.

Proyecto: Especificación técnica para desarrollo de programa formativo para

programación de MHCN.

Duración: 15/01/2016 a 30/03/2016 Entidad Financiadora: AIRBUS

Investigador responsable: Dolores Blanco y Alberto Jardón

5.

Proyecto: Coplanaridad cabezal-detector.

Duración: 10/04/2015 a 09/07/2015 Entidad Financiadora: SIEMENS, S.A

Investigador responsable: Dolores Blanco

6.

Proyecto: "Estudio de algoritmos de control antibalanceo en un entorno de realidad virtual para un puente grúa del Laboratorio de Manipulación Remota de Technofusión".

Proyecto Propio Universidad Carlos III de Madrid

Duración: 01/09/2009 a 01/03/2010

Investigador responsable: Dolores Blanco

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

1.

Proyecto: "Robot Multifuncional Auto-Portable dotado de Movilidad en Entornos

Complejos (ROMA)". MEC, Plan Nacional I+D (ref TAP95-0088) Duración: 1996 -1999Investigador responsable: Carlos Balaguer

2.

Proyecto: Sistema de Percepción y Modelado del entorno para vehículos autónomos en

entornos exteriores. MEC, Plan Nacional I+D (ref TAP97-0296)

Duración: 1997-2000 Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

3.

Proyecto: Manipulador Móvil Autónomo para Desarrollo de Operaciones en Entornos Difíciles (MANFRED). Ministerio de Educación y Cultura, Plan Nacional I+D+I (2000-2003)

Duración: 2000- 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

moviles". Ministerio de Ciencia e Innovación

Duración: 01/01/2011 -31/12/2014

Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

13.

Proyecto: "STAMAS: SMAs in Space. Artificial Muscles and other robotic applications".

COMISION EUROPEA Duración: 2013 -2015

Investigador responsable: Luis Moreno

14.

Proyecto: "Desarrollo de exoesqueletos robóticos para la rehabilitación de miembro

superior". Ministerio de Economía y Competitividad

Duración: 01/01/2014 -30/06/2018

Investigador responsable: Luis Moreno Lorente

15.

Proyecto: "RoboCity2030-DIH-CM. Madrid Robotics Digital Innovation Hub.".

CAM. CONSEJERÍA DE EDUCACIÓN E INVESTIGACION

Duración: 01/01/2019 -31/12/2020

Investigador responsable: Carlos Balaguer

16.

Proyecto: "LABYRINTH: Unmanned Traffic Management 3D Path Planning Technologies for Drone Swarm to 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. <u>S.Garrido</u>; <u>L.Moreno</u>; <u>D.Blanco</u>. 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. <u>M.L.Muñoz</u>; <u>L.Moreno</u>; <u>D.Blanco</u>; <u>S.Garrido</u>. 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. <u>S.Garrido</u>; <u>L.Moreno</u>; <u>D.Blanco</u>. 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
- 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)

- D-S. Copaci, D. Blanco, A. Martin-Clemente and L. Moreno. "Flexible SMA Actuators for Soft Robotics: Modeling and Control". International Journal of Advanced Robotic Systems. https://doi.org/10.1177/1729881419886747. (Q4, Robotics en 2018)
- 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).
- 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)
- 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).
- 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)
- 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)
- 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)
- 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)
- 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. <u>S.Garrido</u>; <u>L.Moreno</u>; <u>D.Blanco</u>; <u>F.Martín</u>. 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)
- 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)
- C.Castejon; <u>D.Blanco</u>; <u>L.Moreno</u>. Friendly interface to learn stereovision theory. Computer Application in Engineering Education (ISSN: 1061-3773). Vol. 17. No. 2. pp.180-186. 2009. (Q4)
 - 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)
- 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. <u>S.Garrido</u>; <u>L.Moreno</u>; <u>M.Abderrahim</u>; <u>D.Blanco</u>. 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. <u>S.Garrido</u>; <u>L.Moreno</u>; <u>D.Blanco</u>. 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.
- C.Castejon; <u>D.Blanco</u>; <u>L.Moreno</u>. <u>Compact modeling technique for outdoor navigation</u>. IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics-Part A (ISSN: 1083-4427). Vol. 38. No. 1. pp.9-24. 2008. (Q2)

- 23. <u>S.Garrido</u>; <u>L.Moreno</u>; <u>D.Blanco</u>. 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. <u>S.Garrido</u>; <u>L.Moreno</u>; <u>D.Blanco</u>; <u>M.L.Muñoz</u>. <u>Sensor-based global planning for mobile</u> robot navigation. Robotica (ISSN 0263-5747). Vol. 25. No. 2. pp.189-199. 2007.
- 25. C.Castejon; D.Blanco; B.L.Boada. Traversable Region Modeling for Outdor Navigation. Journal of Intelligent and Robotic Systems (ISSN: 0921-0296). Vol. 0. No. pp.1-42. 2005.
- 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)

- 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.
- 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)
- D.Blanco; S.Kadhim; C.Castejon; B.L.Boada; L.Moreno. MANFRED: Robot antropomórfico de servicio fiable y seguro para operar en entornos humanos. Revista Iberoamericana de Ingeniería Mecánica (ISSN: 1137-2729). Vol. 9. No. 3. pp.33-48. 2005. (NO JCR)
- 7. C.Castejon; D.Blanco; B.L.Boada; L.Moreno. Desarrollo de un sistema de percepción de una plataforma móvil para entornos exteriores. Revista Iberoamerica de Ingeniería Mecánica (ISSN: 1137-2729). Vol. 8. No. 3. pp.3-23. 2004. (NO JCR)

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

Tesis Doctorales Dirigidas

- S.Kadhim. Methodology for the Development of an Autonomous Mobile Manipulator with Anthropometric Characteristics. Supervisors: L.Moreno; D.Blanco. Sobresaliente "Cum Laudem". 2011.
- 2. Alejandro Iván Martín Clemente. "Modelado y Control de Sistemas no Lineales de tipo SMA". Supervisors: L. Moreno; D. Blanco. 2014.
- 3.
 Carla González Uzcátegui. "A Memetic Approach to the Inverse Kinematics Problem for Robotics Applications". Supervisors: D. Blanco. 2015.
- 4. Antonio Flores Caballero. "Sistema Avanzado de Prototipado Rápido para control en Exoesqueletos y Dispositivos Mecatrónicos". Supervisors: D. Blanco; L. Moreno. 2015.
- 5.
 Dorin-Sabin Copaci. "Non-linear actuators and simulation tools for rehabilitation devices". Supervisors: D. Blanco; L. Moreno. Nov 2017.
- 6. Álvaro Villoslada Peciña." Design of a shape memory alloy actuator for soft wearable robots". Supervisors: D. Blanco; L. Moreno. Oct 2019.
- 7.
 David Serrano del Cerro. "Desarrollo de un exoesqueleto de rehabilitación para miembro superior basado en SMA". Supervisors: D. Blanco; Dorin Copaci. En desarrollo.
- 8.

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

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

Otros méritos o aclaraciones que se desee hacer constar

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

Currículum

Nombre: ITZIAR CABANES AXPE

Fecha: 5 de Septiembre de 2018

Apellidos: CABANES AXPE Nombre: ITZIAR DNI: 30648456J Fecha de nacimiento: 23/05/1972 Sexo: M Situación profesional actual Entidad: Universidad del País Vasco UPV/EHU Facultad, Escuela: Escuela Superior de Ingeniería de Bilbao Dpto./Secc./Unidad: Depto. Ingeniería de Sistemas y Automática Dirección postal: Alda. de Urquijo s/n, 48013 Bilbao Teléfono (indicar prefijo, número y extensión): 946013951 Fax: 946014187 Correo electrónico: Itziar.cabanes@ehu.eus Especialización (Códigos Unesco): 330417-331102- 331101-330412 Categoría profesional: Profesor Titular de Universidad Fecha de inicio: 29/03/2011 Nº funcionario: 3064845668 A0504 Situación administrativa Contratado Interino ☐ Becario Otras situaciones especificar: Dedicación A tiempo completo A tiempo parcial Líneas de investigación Breve descripción, por medio de palabras clave, de la especialización y de las líneas de investigación actuales. Aplicaciones de Tiempo Real en Bioingeniería Diagnóstico inteligente Control avanzado en robótica Formación académica Titulación superior Centro Fecha Licenciada en Ciencias Físicas, Facultad de Ciencias de la UPV/EHU Junio 1996 Especialidad Electrónica Master en Tecnologías Avanzadas Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao Octubre 1997 de Fabricación

Centro

Ingeniería de Bilbao

Escuela Técnica Superior de

Mecánica de

Ing.

Fecha

15-06-2001

Doctorado

Doctorado (Programa de Doctorado

Sistemas Mecánicos y Estructurales)

Premio extraordinario de Tesis

Actividades anteriores de carácter científico profesional

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

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

ldioma	Habla	Lee	Escribe
INGLÉS	В	В	В
FRANCÉS	R	R	R

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

(nacionales y/o internacionales)

[1]

Título del proyecto: Contera inteligente para el diagnóstico funcional de la marcha en pacientes con

esclerosis múltiple. Ref: DPI2017-82694-R.

Entidad financiadora: Ministerio de Economía, Industria y Competitividad (proyectos de I+D+I (Retos)

Duración, desde: 01/01/2018 hasta: 31/12/2020

Cuantía de la subvención: 47.870€

Investigador responsable: Asier Zubizarreta Pico Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

Número de investigadores participantes: 4

[2]

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

Entidad financiadora: Ministerio de Economía, Industria y Competitividad (Redes de Excelencia) correspondientes al

programa estatal de fomento de la investigación Científica y Técnica de Excelencia, subprograma estatal de generación del conocimiento Subprograma Estatal de Generación de

Conocimiento, en el marco del Plan Estatal de I+D+I 2013-2016.

Duración, desde: 01/01/2018 hasta: 31/12/2020

Cuantía de la subvención: 8.500,00€

Investigador responsable: Miguel Angel Salich Tipo de participación del solicitante: Investigador

Número de investigadores participantes: 10

[3]

Título del proyecto: Ayuda para la organización del XXXV Congreso Anual de la Sociedad Española de

Ingeniería Biomédica, CASEIB 2017, (Ref. RC_2017_2_0027)

Entidad financiadora: Gobierno Vasco

Año de la Convocatoria: 2017

Duración, desde: 01/07/2017 hasta: 31/12/2017

Cuantía de la subvención: 7.166€

Investigador responsable: Elisabete Aramendi Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

[4]

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

OC17/07)

Entidad financiadora: UPV/EHU Año de la Convocatoria: 2017

Duración. desde: 17/05/2017 hasta: 16/05/2018

Cuantía de la subvención: 3.000€

Investigador responsable: Elisabete Aramendi Tipo de participación del solicitante: **Investigador** Título del proyecto: Sistemas Distribuidos de Control Industrial y la aplicación de Sistemas de Control de

Tiempo real a diferentes campos: 1.- Sistemas de automatización avanzados. 2.- Robótica. 3.- Diagnóstico inteligente. 4.- eSalud. 5.- Estrategias de control para extracción de energía de las olas. Grupos Consolidados del Gobierno Vasco. Ref.

IT914-16.

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Duración, desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2018

Cuantía de la subvención: 29.000€

Investigador responsable: Margarita Marcos Tipo de participación del solicitante: **Investigador** Número de investigadores participantes: 10

[6]

Título del proyecto: Grupo de Control e Integración de Sistemas (GCIS); Ref. IT914-16.

Entidad financiadora: Gobierno Vasco/ Eusko Jaurlaritza (GV/EJ)

Duración, desde: 01/01/2016 hasta: 31/12/2018

Cuantía de la subvención: 0€

Investigador responsable: Marga Marcos Muñoz

Tipo de participación del solicitante: Investigador Principal

Número de investigadores participantes: 10

[7]

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

Entidad financiadora: UPV/EHU

Año de la Convocatoria: 2015

Duración, desde: 28/07/2015 hasta: 27/01/2016

Cuantía de la subvención: 3400 €

Investigador responsable: Marcos Muñoz, Margarita Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

[8]

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

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco, Vicerrectorado de Calidad e Innovación Docente

Año de la Convocatoria: 2014

Duración, desde: 1/03/2015 hasta: 6/10/2015

Cuantía de la subvención: 1500 €
Investigador principal: Charles Pinto
Tipo de participación del solicitante: Investigador

[9]

Título del proyecto: Sistemas Distribuidos de Control Industrial y la aplicación de Sistemas de Control de

Tiempo real a diferentes campos de la Industria. Grupos Consolidados del Gobierno

Vasco. Ref. IT719-13.

Entidad financiadora: Gobierno Vasco

Duración, desde: 01/1/2013 hasta: 31/12/2015

Cuantía de la subvención: 43.000,00€ Investigador responsable: Margarita Marcos Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

Número de investigadores participantes: 6

[10]

Título del proyecto: Control de posición-fuerza en tiempo real basados en modelos

elásticos para aplicaciones de alto rendimiento de los robots paralelos (CONTROLBOT). Ref:

DPI2012-32882.

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación

Duración, desde: Enero 2013 hasta: Diciembre 2015

Cuantía de la subvención: 58.500 € + 1 beca FPI (2013-2017)

Investigador responsable: Itziar Cabanes Axpe

Tipo de participación del solicitante: Investigadora Principal

Número de investigadores participantes: 6

[11]

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

Ref. UFI11/28

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UFI- Unidades de Formación e Investigación)

Duración, desde: 01/01/2011 hasta: 31/12/2015

Cuantía de la subvención: 53.051€
Responsable de la Unidad: Xabier Ostolaza
Investigador principal de GCIS: Marga Marcos Muñoz
Tipo de participación del solicitante: Investigador

[12]

Título del proyecto: Control Avanzado de Robots Paralelos para aplicaciones de alto rendimiento en el Sector de la

Automoción (AUTOBOT). Ref. S-PE11UN110

Entidad financiadora: Gobierno Vasco / Eusko Jaurlaritza (GV/EJ) (SPRI)

Duración, desde: 01/01/2011 hasta: 31/12/2012

Cuantía de la subvención: 37.736,96 €

Investigador responsable: Asier Zubizarreta Pico Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

[13]

Título del proyecto: Aplicación de la metodología PBL en el diseño, construcción y programación de robots. Ref.

PIE 2011/13 6389.

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco

Año de la Convocatoria: 2011

Duración, desde: 17/02/2012 hasta: 31/12/2013

Cuantía de la subvención: 2000 €

Investigador principal: Isidro Calvo Gordillo Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

[14]

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

PE11UN109

Entidad financiadora: Gobierno Vasco / Eusko Jaurlaritza (GV/EJ) (SPRI)

Duración, desde: 01/01/2011 hasta: 30/6/2013

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

[15]

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

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Duración, desde: 01/12/2010 hasta: 30/11/2013

Cuantía de la subvención: 75.000,00 €

Investigador responsable: Marcos Muñoz, Margarita Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

[16]

Título del proyecto: Estrategias de control basadas en modelo con información redundante para la mejora de las

prestaciones de los robots paralelos (REDUNBOT). Ref. DPI2009-07669.

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación

Duración, desde: Enero 2010 hasta: Diciembre 2012

Cuantía de la subvención: 37.000 €.

Investigador responsable: Itziar Cabanes Axpe

Tipo de participación del solicitante: Investigadora Principal

Número de investigadores participantes: 4

[17]

Título del proyecto: 15th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory

Automation (EFTA 2010).

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación
Duración. desde: 01/06/2010 hasta: 31/05/2011

Cuantía de la subvención: 10.000,00 €

Investigador responsable: Marcos Muñoz, Margarita Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

[18]

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

2010)

Entidad financiadora: Gobierno Vasco (Regional)

Duración, desde: 13/09/2010 hasta: 16/03/2011

Cuantía de la subvención: 18.000,00 €

Investigador responsable: Marcos Muñoz, Margarita Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

[19]

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

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Duración, desde: Mayo 2008 hasta: Mayo 2011

Cuantía de la subvención: 138.269,00 €
Investigador responsable: Marga Marcos Muñoz
Tipo de participación del solicitante: Investigador

Número de investigadores participantes:

[20]

Título del proyecto: Metodología de herramientas de soporte al desarrollo de sistemas de control industrial

distribuidos. Ref. DPI 2006-4003

6

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia y Tecnología (MCYT&FEDER)

Duración. desde: Noviembre 2006 hasta: Noviembre 2009

Cuantía de la subvención: 93.600 €

Investigador responsable: Marga Marcos Muñoz Tipo de participación del solicitante: **Investigador** Número de investigadores participantes: 7

[21]

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

UPV05/114

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Entidades participantes: Depto. Ingeniería de Sistemas y Automática
desde: Octubre 2005 hasta: Octubre 2007

Cuantía de la subvención: 26.000€

Investigador responsable: Itziar Cabanes Axpe

Tipo de participación del solicitante: Investigador Principal

Número de investigadores participantes: 5

[22]

Título del proyecto: Análisis y diagnóstico de la calidad de la descarga en el proceso de electroerosión por hilo. Re.

OO146.363-T-15319/2003

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
Entidades participantes: Depto. Ingeniería de Sistemas y Automática
Duración, desde: Octubre 2003 hasta: Octubre 2005

Cuantía de la subvención: 25.000 € Investigador responsable: Itziar Cabanes Axpe

Tipo de participación del solicitante: Investigador Principal

Número de investigadores participantes: 7

[23]

Título del proyecto: Flexible Control Systems Development and Integration Environment Systems (FLEXICON).

Ref. IST-2001-37269

Entidad financiadora: EUROPEAN COMISSION IST-2001-37269

Entidades participantes: Universidad de Sheffield (UK), Roll-Royce Marine (UK), Open Automation & Control (UK), SPG

Asesores (España), UPV/EHU (España)

Duración, desde: Septiembre 2002 hasta: Septiembre 2005

Cuantía de la subvención: 1.906.540 € (UPV/EHU: 441.600 €) Investigador responsable: Socio UPV-EHU: Marga Marcos Muñoz

Tipo de participación del solicitante: Investigador

Número de investigadores participantes: Socio UPV-EHU: 9

[24]

Título del proyecto: Modelado de sistemas de control distribuido basado en XML para integración de herramientas

COTS. Ref. DPI2003-02399)

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia y Tecnología (MCYT).

Entidades participantes: UPV/EHU

Duración, desde: Diciembre 2003 hasta: Diciembre 2006

Cuantía de la subvención: 76.400€

Investigador responsable: Marga Marcos Muñoz Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

Número de investigadores participantes: 9

[25]

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

2002-03946

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia y Tecnología.

Entidades participantes: UPV/EHU

Duración, desde: Octubre 2002 hasta: Septiembre 2005

Cuantía de la subvención: 60.000€

Investigador responsable: Dario Orive Revillas
Tipo de participación del solicitante: Investigador

Número de investigadores participantes: 9

[26]

Título del proyecto: Modelado empírico del proceso de electroerosión por hilo para la optimización de la calidad de

las descargas. Ref. OD02UN45.

Entidad financiadora: Depto. de industria, Agricultura y Pesca del Gobierno Vasco

Entidades participantes: ONA-Electroerosión S.A, Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU), Depto.

de Ingeniería Mecánica (UPV/EHU);

Duración, desde: Enero 2002 hasta: Diciembre 2003

Cuantía de la subvención: 153.000€ Investigador responsable: Marga Marcos Tipo de participación del solicitante: **Investigador** Número de investigadores participantes: 5

[27]

Título del proyecto: Análisis de la influencia del proceso sobre la integridad superficial de componentes

aeronáuticos en inconel 718

Entidad financiadora: Depto. de Industria, Agricultura y Pesca del Gobierno Vasco

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería Mecánica; Depto. de Metalurgia; Industria de Turbo Propulsores (ITP)

Duración, desde: Enero 2001 hasta: Diciembre 2002

Investigador responsable: Javier González Martínez Tipo de participación del solicitante: **Investigador** Número de investigadores participantes: 5

Trainero de investigadores participantes.

[28]

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

mecanizado

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería Mecánica

Duración: desde: Noviembre 2000 hasta: Octubre 2003

Cuantía de la subvención: 25.499 €

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

Número de investigadores participantes: 4

[29]

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

por hilo

Entidad financiadora: Depto. de Industria, Agricultura y Pesca del Gobierno Vasco Depto. de Ingeniería Mecánica; ONA Electroerosión S.A.

Duración, desde: Enero 2000 hasta: Diciembre 2001

Cuantía de la subvención: 20.595.425 Pts

Investigador responsable: José Antonio Sánchez Galíndez
Tipo de participación del solicitante: **Doctorando en colaboración**

Número de investigadores participantes: 3

[30]

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

Entidad financiadora: Depto. de Industria, Agricultura y Pesca del Gobierno Vasco Entidades participantes: Depto. de Ingeniería Mecánica; ONA Electroerosión, S.A. Duración. desde: Enero 1998 hasta: Diciembre 1999

Cuantía de la subvención: 11.000.000 Pts

Investigador responsable: José Antonio Sánchez Galíndez Tipo de participación del solicitante: **Doctorando en colaboración**

Número de investigadores participantes: 3

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

(nacionales y/o internacionales)

[31]

Título del proyecto: Desarrollo e implementación industrial de una nueva tecnología de

diamantado eco-eficiente. Ref. IG-2015/0000686

Subcontratación de un proyecto GAITEK – Proyecto de desarrollo nuevos productos, Tipo de contrato:

Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza

Entidad financiadora: Gobierno Vasco y la empresa Abrasivos Unesa S.L. desde: 01/3/2015 hasta: 31/12/2017 Duración. Investigador responsable: Ibon Tolosa (de la UPV/EHU: Iñigo Pombo)

Tipo de participación del solicitante: Investigador Número de investigadores participantes: 5 (de UPV/EHU)

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 54.700€

[32]

Título del proyecto: Sistema avanzado de apoyo al entrenamiento de resistencia basado en un

Sensor Virtual de Lactato, obtenida a base de técnicas de Inteligencia

Artificial. Ref. IG-2015/0000062

Subcontratación de un proyecto GAITEK – Proyecto de desarrollo nuevos productos, Tipo de contrato:

Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza

Entidad financiadora: Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza, y la empresa, Campus Deportivo S.A.

desde: 01/01/2015 Duración. hasta: 31/12/2017 Igor Formariz (de la UPV/EHU: Eva Portillo Pérez) Investigador responsable:

Tipo de participación del solicitante: Investigador Número de investigadores participantes: 3 (de UPV/EHU)

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 47.000€

[33]

LACTATUS, Ref. 2011.0665 Título del proyecto:

Entidad financiadora: Campus Deportivo S.A.

Duración. desde: 01/6/2015 hasta: 31/12/2015

Investigador responsable: Susana Gil Tipo de participación del solicitante: Investigador

Número de investigadores participantes: 3 PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 5.676,65 €

[34]

Título del contrato/proyecto: Prototipo en 3D de un robot trepador para la inspección de palas de aerogenerador.

Ref. FRA60156

Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Gamesa

Entidad financiadora: Gamesa Innovation and Technology, S.L.

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)

Duración: 12 meses. 1/11/2014 Hasta: 31/07/2015

Investigador principal: Enrique Amezua Tipo de participación del solicitante: Investigador Número de investigadores participantes: 8 59.500 €

Precio Total del Contrato:

[35]

Título del contrato/proyecto: Modelado de conductor autónomo (seguidor de trayectoria) en Matlab Simulink. Ref.

Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Tecnalia Entidad financiadora: Fundacion Tecnalia Research & Innovation

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)

Duración: Desde: 15/01/2014 Hasta: 31/08/2014

Investigador principal: Alfonso Hernández
Tipo de participación del solicitante: Investigador

Número de investigadores participantes: 6

Precio Total del Contrato: 32.672.72 €.

[36]

Título del contrato/proyecto: Machine Learning para dinámica vehicular. Ref. FRA60245
Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Tecnalia

Entidad financiadora: Fundacion Tecnalia Research & Innovation

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)

Duración: Desde: 25/01/2017 Hasta: 31/08/2017

Investigador principal: Alfonso Hernández
Tipo de participación del solicitante: Investigador

Número de investigadores participantes: 9

Precio Total del Contrato: 91.858,82 €.

[37]

Título del contrato/proyecto: Prototipo de robot trepador de aerogenerador. Elementos de traslación y control. Ref.

FRA60128

Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Gamesa

Entidad financiadora: Gamesa Innovation and Technology, S.L.

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)

Duración: 12 meses. 6/11/2013 Hasta: 31/08/2014

Investigador principal: Enrique Amezua Tipo de participación del solicitante: Investigador

Número de investigadores participantes: 8
Precio Total del Contrato: 55.150 €

[38]

Título del contrato/proyecto: Sistema de control de suspensión activa para vehículos automóviles. Ref. FRA60097

Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Tecnalia

Entidad financiadora: Fundacion Tecnalia Research & Innovation

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)

Duración: Desde: 15/12/2012 Hasta: 31/08/2013

Investigador principal: Alfonso Hernández
Tipo de participación del solicitante: Investigador
Número de investigadores participantes: 10
Precio Total del Contrato: 68.1271,46 €.

[39]

Título del contrato/proyecto: SIMUTREP: Desarrollo de un robot trepador para la inspección de palas de

aerogenadores. Ref. FRA60094

Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Gamesa

Entidad financiadora: Gamesa Innovation and Technology, S.L.

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)

Duración: 12 meses. Desde: 06/11/2012 Hasta: 31/08/2013

Investigador principal: Enrique Amezua
Tipo de participación del solicitante: Investigador

Número de investigadores participantes: 8

Precio Total del Contrato: 70.570,59 €

Título del contrato/proyecto: Validación de Modelo de Vehículo Eléctrico mediante ensayos en pista. Ref.

FRA60065

Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Tecnalia

Entidad financiadora: Fundación Tecnalia Research & Innovation

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)

Duración: Desde: 01/10/2011 Hasta: 31/08/2012

Investigador principal: Alfonso Hernández
Tipo de participación del solicitante: Investigador
Número de investigadores participantes: 10
Precio Total del Contrato: 101.235.29 €.

[41]

Título del contrato/proyecto: Sistema robótico para el mantenimiento de palas de aerogeneradores. Ref. FR60062

Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Gamesa

Entidad financiadora: Gamesa Innovation and Technology, S.L.

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)

Duración: 12 meses. Desde: 01/10/2011 Hasta: 31/08/2012

Investigador principal: Enrique Amezua Tipo de participación del solicitante: Investigador

Número de investigadores participantes: 8

Precio Total del Contrato: 82.023, 53 €

[42]

Título del contrato/proyecto: Aplicacion de vision de un robot antropomorfico de 6 grados de libertad. Ref.

TR40058

Tipo de contrato: Universidad / Empresa Entidad financiadora: Ormazabal y Cia., S.L.U.

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)

Duración: Desde: 14/07/2010 Hasta: 15/11/2010

Investigador principal: Itziar Cabanes Axpe
Tipo de participación del solicitante: Investigador Principal

Número de investigadores participantes: 1 PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 1.725 €.

[43]

Título del contrato/proyecto: Diseño de un sistema de control de tracción para vehículo "Formula Student"

Eléctrico, Ref. FRA60017

Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Tecnalia

Entidad financiadora: Fundación Tecnalia Research & Innovation

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)

Duración: Desde: 01/10/2010 Hasta: 30/09/2011

Investigador principal: Alfonso Hernández
Tipo de participación del solicitante: Investigador
Número de investigadores participantes: 10

Dracio Total del Contrato:

Precio Total del Contrato: 125.061,76 €.

[44]

Título del contrato/proyecto: Suspensión activa para nuevos vehículos ecológicos y seguros (INMENSUS). Ref.:

OTRI2010.0655, OTRI2010.0654, OTRI2010.0627

Tipo de contrato: GAITEK – Proyecto de desarrollo nuevos productos

Entidad financiadora: Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza, INTEK-BERRI 2008. Programa I+D+i de Apoyo al

Sector empresarial de Euskadi.

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería Mecánica y Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática de la

Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Duración: 26 meses. Desde: 01/01/2008 Hasta: 31/03/2010

Investigador principal: Charles Pinto

Tipo de participación del solicitante: Investigador Colaborador

Número de investigadores participantes: 6

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 433.704€ (financiación: 179.171,73€).

[45]

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

Ref. C7192

Tipo de contrato: Universidad / Empresa dentro del marco del Aula Robotiker

Entidad financiadora: Fundación Robotiker

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU)

Duración: 12 meses. Desde: 01-11-2009 Hasta: 30-09-2010

Investigador principal: Alfonso Hernández
Tipo de participación del solicitante: Investigador

Número de investigadores participantes: 10

Precio Total del Contrato: 96.293,66 €.

[46]

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

TR40062.

Tipo de contrato: Universidad / Empresa

Entidad financiadora: Gamesa Energy Transmission, S.A.U.

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU) y Depto. de Ingeniería

Mecánica (UPV/EHU)

Duración: Desde: 23/07/2010 Hasta: 31/10/2010

Investigador principal: Charles Pinto Tipo de participación del solicitante: Investigador Número de investigadores participantes: 6

Número de investigadores participantes: 6
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 11.357,50 €

[47]

Título del contrato: Gaitek10-Danogrind

Tipo de contrato: GAITEK - Proyecto de desarrollo nuevos productos, Gobierno Vasco /Eusko

Jaularitza

Entidad financiadora: Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza y Danobat, SDAD. Coop. Ltda. Duración : 12 meses. Desde: 01/01/2010 Hasta: 31/12/2010

Investigador responsable: Sanchez Galíndez, Jose Antonio

Tipo de participación del solicitante: Investigador PRECIO TOTAL DEL PROYECTO (Sin IVA): 34.188,24 €

[48]

Título del contrato: Danogrind-Gaitek10

Tipo de contrato: Subcontratación de un proyecto GAITEK – Proyecto de desarrollo nuevos productos,

Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza

Entidad financiadora: Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza y Danobat, SDAD. Coop. Ltda.

Duración: 12 meses. Desde: 01/01/2011 Hasta: 31/7/2012

Investigador responsable: Eva Portillo Pérez
Tipo de participación del solicitante: Investigador
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO (Sin IVA): 12.941,18 €

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

TR40102

Tipo de contrato: Universidad / Empresa
Entidad financiadora: Farmacia Golzarri Lopategi

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU) y Depto. de Ingeniería

Mecánica (UPV/EHU)

Duración: 1/11/2010 al 25/11/2010 Investigador principal: Itziar Cabanes Axpe
Tipo de participación del solicitante: Investigador Principal

Número de investigadores participantes: 2 Precio Total del Contrato: 1.000 €

[50]

Título del contrato: Análisis de la potencia en el proceso de taladrado para el planteamiento de nuevas

estrategias de control. Ref. PT10048

Tipo de contrato: Proyecto de investigación

Entidad financiadora: Ideko Centro Tecnológico, S. Coop.

Duración: 2 meses. Desde: 1/10/2010 Hasta: 13/12/2010

Investigador responsable: Portillo Pérez, Eva
Tipo de participación del solicitante: Investigador
PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 19.003,50 €

[51]

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

Tipo de contrato: Universidad / Empresa Entidad financiadora: Farmacia Golzarri

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU) y Depto. de Ingeniería

Mecánica (UPV/EHU)

Duración: 7/05/2009 al 15/05/2009 Investigador principal: Itziar Cabanes Axpe
Tipo de participación del solicitante: Investigador Principal

Número de investigadores participantes: 2 PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 1.324,44 €

[52]

Título del contrato/proyecto: Desarrollo de un sistema de control adaptativo con estimador de proceso basado en

modelos para los procesos de rectificado y taladrado. Ref. IG-2008/00340

Tipo de contrato: Subcontratación dentro de un proyecto GAITEK: Proyectos de Desarrollo de Nuevos

Productos

Entidad financiadora: Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza y la empresa Estarta Rectificadora S. Coop;

Danobat S. Coop;

Entidades participantes: Ideko S. Coop., Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU), Depto.

de Ingeniería Mecánica (UPV/EHU).

Duración: Marzo 2009-Marzo 2010 Investigador principal: Itziar Cabanes Axpe.
Tipo de participación del solicitante: Investigador Principal

Número de investigadores participantes: del Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática

(UPV/EHU): 4

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: Depto. Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU): 27.959,79€

[53]

Título del contrato/proyecto: Informe técnico sobre célula robotizada para el almacenamiento y dispensación de

medicamentos para la farmacia Golzarri. Ref. T5298

Tipo de contrato: Universidad / Empresa Entidad financiadora: Farmacia Golzarri

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU) y Depto. de Ingeniería

Mecánica (UPV/EHU)

Duración: septiembre 2008
Investigador principal: Itziar Cabanes Axpe
Tipo de participación del solicitante: Investigador Principal

Número de investigadores participantes: 2 PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 2.800 €

[54]

Título del contrato/proyecto: Informe técnico sobre célula robotizada de montaje y soldadura de calderines para la

empresa Negarra, S.A. Ref. T5221

Tipo de contrato: Universidad / Empresa

Entidad financiadora: Negarra, S.A.

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU) y Depto. de Ingeniería

Mecánica (UPV/EHU)

Duración: desde: 25/7/2007 a 17/9/2007

Investigador principal: Dario Orive Revillas Tipo de participación del solicitante: Investigador

Número de investigadores participantes: 3 PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 3.500€

[55]

Título del contrato/proyecto: Informe técnico sobre célula robotizada de montaje y soldadura de calderines para la

empresa Negarra, S.A. Asistencia a Juicio. Ref. T5336

Tipo de contrato: Universidad / Empresa

Entidad financiadora: Negarra, S.A.

Entidades participantes: Depto. de Ingeniería de Sistemas y Automática (UPV/EHU) y Depto. de Ingeniería

Mecánica (UPV/EHU)

Duración: desde: 23/02/2009 a 28/02/2009

Investigador principal:
Dario Orive Revillas
Tipo de participación del solicitante:
Investigador
Número de investigadores participantes: 3

Número de investigadores participantes: 3 PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 1500€

[56]

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

Tipo de contrato: Subcontratación

Empresa/Administración financiadora: Gobierno Vasco /Eusko Jaularitza, Departamento de Industria

Entidades participantes: ONA-Electroerosión, S.A.; Fabricantres de Metal Duro, S.A.; Hijos de Juan de Garay,

S.A.; Fundación Inasmet; Depto. Ingenieria Mecánica (UPV/EHÚ)

Duración, desde: Septiembre 1999 hasta: Diciembre 2001
Investigador responsable: José Antonio Sánchez Galíndez (Depto. de Ingeniería Mecánica)

Tipo de participación del solicitante: Investigador

Número de investigadores participantes: 4 (Depto. de Ingeniería Mecánica)

PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 10.000.000 pts (total presupuesto Depto. de Ingeniería Mecánica)

Infraestructuras Científicas

[57]

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

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco

Fecha de concesión: 2/10/2018 Investigador principal: Itziar Cabanes

Tipo de participación del solicitante: Investigador Principal

Cuantía de la subvención: 26.000 €

[58]

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

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco Fecha de concesión: 1/1/2009 hasta: 31/12/2009

Investigador principal: Naiara Ortega
Tipo de participación del solicitante: Investigador

Cuantía de la subvención: 49.139,57€

[59]

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

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco

Fecha de concesión: 26/7/2006 hasta: 31/12/2006

Investigador principal: Dario Orive
Tipo de participación del solicitante: Investigador

Cuantía de la subvención: 49.122€

[60]

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

Entidad financiadora: Universidad del País Vasco

Fecha de concesión: desde: 1/12/2005 hasta: 30/11/2006

Investigador principal: Fernando Artaza
Tipo de participación del solicitante: **Investigador**

Cuantía de la subvención: 47.405€

Publicaciones o documentos científico-técnicos

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

1. PUBLICACIONES CIENTÍFICAS INDEXADAS EN JCR

[1]

Autores (p.o. de firma): A. Mancisidor; A. Zubizarreta; I. Cabanes; P. Bengoa; A. Brull; J.H. Jung

Titulo: Inclusive and seamless control framework for safe robot-mediated

therapy for upper limbs rehabilitation.

Revista: Mechatronics.

Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año

Indicios de Calidad:

Accepted, pendant for publishing/ 2018

[2]

Autores (p.o. de firma):

A. Mancisidor; A. Zubizarreta; I. Cabanes; E. Portillo; J.H. Jung

Titulo: Virtual Sensors for Advanced Controllers in Rehabilitation Robotics

Revista: Sensors (Open Access)

Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año: 18/ 3 /1-15 / Doi: 10.3390/s18030785/ MDPI (Suiza) / ISSN: 1424-8220/

2018

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2016. Posición que ocupa la revista en la categoría: 10 / 58. Índice de Impacto: 2.677. Categoría: Instruments & Instrumentation. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 0; Nº de citas en Scopus: 0; Nº de citas en

Google Scholar: 0.

[3]

Autores (p.o. de firma): U. Etxegarai, E. Portillo, J. Irazusta, A. Arriandiaga, **I. Cabanes**

Titulo: Estimation of lactate threshold with machine learning techniques in

recreational runners.

Revista: Applied Soft Computing

Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año: 63/ pp. 181-196 / DOI: 10.1016/j.asoc.2017.11.036 / Elsevier Science

BV (Netherlands) / ISSN: 1568-4946/ 2018

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista en la categoría: 21/133. Índice de Impacto: 3,541. Categoría: Computer Science, Artificial Intelligence. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. N° de Citas en Web of Science: 0; N° de citas en Scopus: 0; N° de

citas en Google Scholar: 0.

[4]

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

Titulo: A Multidisciplinary PBL for Teaching Industrial Informatics and Robotics

in Engineering

Revista: **IEEE Transactions on Education**

61/ 1/ 21-28 / Doi: 10.1109/TE.2017.2721907 / IEEE Education Society, Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:

USA / ISSN: 0018-9359 / 2018

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista: 18 de 41 (categoría: Education, Scientific Disciplines) y 124 de 262 (categoría: Engineering, Electrical & Electronic). Índice de Impacto: 1,727.. Tercil: T2. Cuartil: Q2. N° de Citas en Web of Science:

0; Nº de citas en Scopus: 0; Nº de citas en Google Scholar: 2.

[5]

Autores (p.o. de firma): A. Conde, A. Arriandiaga, J.A. Sanchez, E. Portillo, S. Plaza, I.

Cabanes

Titulo: High-accuracy Wire Electrical Discharge Machining using Artificial

Neural Networks and optimization techniques

Robotics and Computer Integrated Manufacturing Revista:

49 / 24-38 /DOI: 10.1016/j.rcim.2017.05.010/ ISSN: 0736-5845 / Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:

Elsevier / 2018

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista: 5/26 (Robotics); 19/105 (Computer Science, Interdisciplinary Applied) y 9/46 (Engineering Manufacturing). Indice de Impacto: 3.464 (2017). Tercil: T1. Cuartil: Q1. Nº de Citas en Web of

Science: 2; Nº de citas en Scopus: 3; Nº de citas en Google Scholar: 3.

[6]

Autores (p.o. de firma): A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa, J. Hyung Jung. Titulo:

Kinematical and dynamical modelling of the UHP multipurpose upper

limbs rehabilitation robot.

Robotics and Computer Integrated Manufacturing

49/ pp. 374-387 / DOI: 10.1016/j.rcim.2017.08.013 / Elsevier (UK)/ ISSN Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:

0736-5845/ 2018

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que

ocupa la revista: 5/26 (Robotics); 19/105 (Computer Science, Interdisciplinary Applied) v 9/46 (Engineering Manufacturing). Índice de Impacto: 3,464. Tercil: T1. Cuartil: Q1. Nº de Citas en Web of Science:

2; Nº de citas en Scopus: 2; Nº de citas en Google Scholar: 5.

[7]

Autores (p.o. de firma): A. Zubizarreta, M. Larrea, E. Irigoyen, I. Cabanes, E. Portillo,

Título: Real Time Direct Kinematic Problem Computation of the 3PRS robot

Using Neural Networks

Neurocomputing

Volumen/Num/Páginas/Editorial/Año: 271 / 104 - 114 / https://doi.org/10.1016/j.neucom.2017.02.098 / Open

acces, ISSN: 0925-2312 / Elsevier / 2018

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista en la categoría: 24 de 133. Índice de Impacto: 3,317. Categoría: Computer Science, Artificial Intelligence. Tercil: T1. Cuartil: **Q1**. N° de Citas en Web of Science: 2; N° de citas en Scopus: 1; N° de citas en Google Scholar: 3.

[8]

Autores (p.o. de firma): A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa, J. Hyung Jung

Titulo: Multifunctional robotic device for the rehabilitation of the upper limbs

(Dispositivo robótico multifuncional para la rehabilitación de las

extremidades superiores).

Revista: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial

(Open Access).

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 15 / 2 / 180-191 / https://doi.org/10.4995/riai.2017.8820 / Ed. CEA /

ISSN: 1697-7912 / 2018.

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista en la categoría: 57/60. Índice de Impacto: 0,5 Categoría: Automation & Control Systems. Tercil: T3. Cuartil: Q4. Nº de Citas en Web of Science: 0; Nº de citas en Scopus: 1; Nº de citas en

Google Scholar: 1.

[9]

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

Titulo: Downsizing training data with weighted FCM for predicting the evolution

of specific grinding energy with RNNs.

Revista: Applied Soft Computing

Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año: 61/ pp. 211-221 /DOI: 10.1016 / 2017 / j.asoc.2017.07.048 / Elsevier

(Netherlands) / ISSN: 1568-4946/ 2017

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2016. Posición que ocupa la revista: 24/133. Índice de Impacto: 3,541. Categoría: Computer Science, Artificial Intelligence. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 0; Nº de citas en Scopus: 1; Nº de citas en Google Scholar: 1. Este artículo es de reciente publicación, por lo que no ha

podido tener aún citas.

[10]

Autores (p.o. de firma): P. Bengoa; A. Zubizarreta; I. Cabanes; A. Mancisidor; Ch. Pinto; S.

Mata

Titulo: Virtual Sensor for Kinematic Estimation of Flexible Links in Parallel

Robots.

Revista: Sensors, Open Acces.

Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año: 17/ 9/ 19-34 / Doi: 10.3390/s17091934/ MDPI (Suiza) / ISSN: 1424-

8220/2017

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2016. Posición que ocupa la revista en la categoría: 10 / 58. Índice de Impacto: 2.677. Categoría: Instruments & Instrumentation. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. N° de Citas en Web of Science: 0; N° de citas en Scopus: 0; N° de citas en

Google Scholar: 0.

Autores (p.o. de firma): A. Arriandiaga, E. Portillo, J.A. Sanchez, I. Cabanes, A. Zubizarreta.

Título: Recurrent ANN based modelling of the dynamic evolution of the Surface

Roughness in Grinding

Revista: Neural Computing and Applications

Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año: 28 / 6 / 1293-1307 / Springer London/ ISSN: 0941-0643 (Print) 1433-

3058 (Online) / 2017

DOI: 10.1007/s00521-016-2568-1

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2015. Posición que ocupa la revista en la categoría: 15 de 132. Índice de Impacto (2017): 4.213. Categoría: Computer Science, Artificial Intelligence. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 1; Nº de citas en Scopus: 1;

Nº de citas en Google Scholar: 1.

[12]

Autores (p.o. de firma): I. Pombo, X. Ceársolo, J.A. Sánchez, I. Cabanes.

Titulo: Experimental and numerical analysis of thermal phenomena in the wear

of single point diamond dressing tools.

Revista: Journal of Manufacturing Processes,

Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año Vol.27 / pp. 145-157 / DOI: 10.1016/j.jmapro.2017.04.001/ ISSN: 1526-

6125 / Elsevier / 2017

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2015. Posición que ocupa la revista en la categoría: 11 de 46. Índice de Impacto: 2.809. Categoría: Engineering Manufacturing Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. N° de Citas en Web of Science: 1; N° de citas en Scopus: 1; N° de citas en

Google Scholar: 1.

[13]

Autores (p.o. de firma): S. Mata, A. Zubizarreta, I. Nieva, I. Cabanes, Ch. Pinto

Titulo: Linear Time Varying model based Model Predictive Control for lateral

path tracking

Revista: Int. J. of Vehicle Design

Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año: 75 / 1-4 / pp. 1-22 /DOI: / ISSN: 0143-3369 / Inderscience Enterprises

Ltd / 2017

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista en la categoría: 24 de 33. Índice de Impacto: 0,757. Categoría: Transportation Science Technology. Tercil: T3. Cuartil: Q3. Nº de Citas en Web of Science: 0; Nº de citas en Scopus: 0; Nº de citas

en Google Scholar: 0.

[14]

Autores (p.o. de firma): X. Cearsolo, I. Cabanes, J.A. Sanchez, I. Pombo, E. Portillo.

Título: Dry-dressing for ecological grinding
Revista: Journal of Cleaner Production

Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año: 135 / 633-643/ Elsevier/ ISSN: 0959-6526 / 2016.

DOI: 10.1016/j.jclepro.2016.06.117

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2016. Posición que ocupa la revista en la categoría: 6 de 49. Índice de Impacto: 5,715.

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

[15]

Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año:

Autores (p.o. de firma): A. Arriandiaga, E. Portillo, J.A. Sanchez, I. Cabanes, I. Pombo.

Título: A new approach for dynamic modelling of energy consumption in the

grinding process using Recurrent Neural Networks

Revista: Neural Computing and Applications (open access)

27 / 6 / 1577-1592 / ISSN: 0941-0643 / 2016.

DOI: 10.1007/s00521-015-1957-1

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista en la categoría: 15 de 132. Índice de Impacto: 5.191. Categoría: Computer Science, Artificial Intelligence. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. N° de Citas en Web of Science: 2; N° de citas en Scopus: 2; N° de

citas en Google Scholar: 8.

[16]

Autores (p.o. de firma): J.C. Antolín-Urbaneja, A. Cortés, **I. Cabanes**, P. Estensoro, J. Lasa, M.

Marcos.

Título: Modeling Innovative Power Take-Off based on double-acting hydraulic

cylinders array for Wave Energy Conversion

Revista: Energies (Open Access)

Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año: 8 / 3 / 2230-2267 / Ed. MDPI, http://www.mdpi.com/1996-1073/8/3/2230

/ 2015.

DOI: 10.3390/en8032230

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2015. Posición que ocupa la revista en la categoría: 43 de 88. Índice de Impacto: 2,077. Categoría: Energy and Fuels. Tercil: **T2**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science: 2; Nº de citas en Scopus: 3; Nº de citas en Google

Scholar: 3.

[17]

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

Título: Virtual Sensors for On-line Wheel Wear and Part Roughness

Measurement in the Grinding Process

Revista: Sensors (Open Access)

Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año: 14 / 5 / 8756-8778 / Ed. MDPI / ISSN 1424-8220 / 2014.

DOI: 10.3390/s140508756 / 2014

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2014. Posición que ocupa la revista en la categoría: 10 de 56. Índice de Impacto: 2,245. Categoría: Instruments and Instrumentation. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science: 7; Nº de citas en Scopus: 10; Nº de citas

en Google Scholar: 10.

[18]

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

Título: Real-Time Environment Design for testing Advanced Control

Approaches in Parallel Robots: Application to the 5R Parallel Robot

Prototype

Revista: International Journal of Advanced Manufacturing Technology.

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 67 /5-8 / 1459-1475 / Springer / ISSN 0268-3768 / 2013.

DOI: 10.1007/s00170-012-4581-6

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2013. Posición que ocupa la revista en la categoría: 10 de 39. Índice de Impacto: 1,779. Categoría: Engineering, Manufacturing. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science: 3; Nº de citas en Scopus: 2; Nº de citas en

Google Scholar: 3.

[19]

Autores (p.o. de firma):

A. Zubizarreta; I. Cabanes; M. Marcos; Ch. Pinto.

Título: A redundant dynamic model of parallel robots for model-based control

Revista: Robotica.

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 31 / 2 / 203-216 / Cambridge University Press / ISSN: 0263-5747 / 2013.

DOI: 10.1017/S0263574712000185

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2013. Posición que ocupa la revista en la categoría: 12 de 21. Índice de Impacto: 0,894. Categoría: Robotics. Tercil: **T2**. Cuartil: **Q3**. Nº de Citas en Web of Science: 3; Nº de citas en Scopus: 4; Nº de citas en Google Scholar: 8.

[20]

Autores (p.o. de firma): Juan Carlos Antolin-Urbaneja, Joseba Lasa, Patxi Estensoro, Itziar

Cabanes, Marga Marcos.

Título: Innovative hydraulic Power Take-Off construction and performance tests

for Wave Energy Conversion

Revista: Applied Mechanics and Materials

Volumen/ Num / Páginas/ Editorial/Año: 432 / 316-323 / Ed. Trans Tech Publications, Switzerland /

ISSN 1662-7482 / 2013.

DOI: 10.4028/www.scientific.net/AMM.432.316

Indicios de Calidad: Publicación indexada en Scimago Journal & Country Rank. Base de

datos de indexación en SCIMAGO. Año: 2014. Posición que ocupa la revista en la categoría: 240 de 334. Índice de Impacto: 0,15. Categoría: Engineering. Tercil: **T3**. Cuartil: **Q3**. Nº de Citas en Web of Science: 1;

Nº de citas en Scopus: 1; Nº de citas en Google Scholar: 1.

[21]

Autores (p.o. de firma):

A. Zubizarreta, M. Marcos, I. Cabanes, Ch. Pinto, E. Portillo

Título: Redundant Sensor based Control of the 3RRR Parallel Robot

Revista: Mechanism and Machine Theory

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 54 / 1-17 / Elsevier Science Ltd/ ISSN: 0094-114X / 2012.

DOI: 10.1016/j.mechmachtheory.2012.03.004

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2011. Posición que ocupa la revista en la categoría: 27 de 122. Índice de Impacto: **1,366**. Categoría: Mechanical Engineering. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas

en Web of Science: 15; N° de citas en Scopus: 15; N° de citas en Google Scholar: 21

[22]

Autores (p.o. de firma):

Título: Revista:

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:

I. Calvo, I. Cabanes, I. Etxebarria Agiriano, G. Sanchez, E. Zulueta

A CORBA Wrapper for Applications with Multiple Robots International Journal of Online Engineering (Open Access)

7 / 4/ 4-9 / ISSN: 1861-2121 / Kassel University Press GmbH./ 2012.

DOI: 10.3991/ijoe.v7i4.1724

Indicios de Calidad: Publicación indexada en Scimago Journal & Country Rank. Base de

datos de indexación SCOPUS. Año: 2012. Posición que ocupa la revista en la categoría: 240 de 334. Índice de Impacto: 0,208. Categoría: Engineering. Cuartil: **Q2**. Nº de citas en Scopus: 1; Nº de citas en

Google Scholar: 2.

[23]

Autores (p.o. de firma):

Título:

E. Portillo, **I. Cabanes**, J.A. Sánchez, D. Orive, N. Ortega, M. Marcos A computer assistant for monitoring tool performance during the drilling

process

Revista:

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:

International Journal of Computer Integrated Manufacturing, IJCIM. 25 / 9 / 829-838 / Taylor & Francis Group / ISSN: 0951-192X/ DOI:

10.1080/0951192X.2012.671540 / 2012.

Indicios de Calidad:

Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2011. Posición que ocupa la revista en la categoría: 13 de 37. Índice de Impacto: 1.071. Categoría: Engineering Manufacturing. Tercil: T2. Cuartil: Q2. Nº de Citas en Web of Science: 2; Nº de citas en Scopus: 2; Nº de citas en

Google Scholar: 3.

[24]

Autores (p.o. de firma):

Título:

A. Zubizarreta, M. Marcos, I. Cabanes, Ch. Pinto

A procedure to evaluate Extended Computed Torque Control

configurations in the Stewart–Gough platform

Revista:

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:

Robotics and Autonomous Systems

Vol. 59 Issue 10 / 770-781 / ELSEVIER SCIENCE LTD / ISSN: 0921-

8890 / 2011.

DOI: 10.1016/j.robot.2011.05.012

Indicios de Calidad:

Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista: 36 de 132. Índice de Impacto: **2.638**. Categoría: Computer Science, Artificial Intelligence. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science: 13; Nº de citas en Scopus: 13; Nº de citas en

Google Scholar: 15.

[25]

Autores (p.o. de firma):

Título:

A. Zubizarreta, I. Cabanes, M. Marcos, Ch. Pinto

Dynamic Modeling of Planar Parallel Robots Considering Passive Joint

Sensor Data

Revista:

Robótica

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:

28 / 5 / 649-661. / Cambridge Univ Press / ISSN: 0263-5747 / 2010.

DOI: 10.1017/S0263574709990300

Indicios de Calidad:

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

[26]

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

Título: Recurrent ANN for Monitoring Degraded Behaviours in a Range of

Workpiece Thicknesses

Revista: International Journal Engineering Applications of Artificial

Intelligence (Open Access)

Indexada en el ISI web of Knowledge. Impact Factor en el Journal

Citation Reports©2011:, Clasificación: en

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 22 / 8 / 1270-1283 / PERGAMON-ELSEVIER SCIENCE LTD / ISSN:

0952-1976 / 2009.

DOI: 10.1016/J.ENGAPPAI.2009.03.009

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2009. Posición que ocupa la revista en la categoría: 16 de 79. Índice de Impacto: 1,44. Categoría: Engineering Multidisciplinary. Tercil: T1. Cuartil: Q1. Nº de Citas en Web of Science: 5; Nº de citas en Scopus: 8; Nº de citas en

Google Scholar: 12.

[27]

Autores (p.o. de firma): O. Altuzarra , A. Zubizarreta, I. Cabanes, Ch. Pinto

Título: Dynamics of a four-degree of freedom Parallel manipulator with

parallelogram joints

Mechatronics

Revista:

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 19 / 8/ 1269-1279 / Elsevier - The Boulevard, Langford Lane, Kidlington,

Oxford Ox5 1gb, England / ISSN: 0957-4158 / 2009. DOI: https://doi.org/10.1016/j.mechatronics.2009.08.003

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2008. Posición que ocupa la revista en la categoría: 19 de 105. Índice de Impacto: **1.434**. Categoría: Mechanical Engineering Systems. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. Nº de Citas en Web of Science; 8; Nº de citas en Scopus: 10; Nº de citas

en Google Scholar: 13.

[28]

Autores (p.o. de firma): J.A. Sanchez, B. Izquierdo, I. Pombo, N. Ortega, S. Plaza, I. Cabanes

Título: Computer simulation of performance of electrical discharge machining

operations

Revista: International Journal of Computer Integrated Manufacturing

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 22 / 8 / 799-811 / Taylor & Francis Group / Print ISSN: 0951-192X.

Online ISSN: 1362-3052 / 2009. DOI: 10.1080/09511920902741125

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que

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

[29]

Autores (p.o. de firma):

Título:

Revista:

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:

Indicios de Calidad:

[30]

Autores (p.o. de firma):

Título:

Revista:

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:

Indicios de Calidad:

Título:

Revista:

[31]

Autores (p.o. de firma):

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:

Indicios de Calidad:

E. Portillo, M. Marcos, I. Cabanes, D. Orive

Real-time Monitoring and Diagnosing in Wire-Electro Discharge

Machining

International Journal of Advanced Manufacturing Technology.

Vol. 44, nº 8 / 273-282 / Springer London / ISSN: 0268-3768 / 2009.

DOI: 10.1007/s00170-008-1820-y

Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2008. Posición que ocupa la revista en la categoría: 12 de 37. Índice de Impacto: 1,128. Categoría Engineering Manufacturing. Tercil: T1. Cuartil: Q2. Nº de Citas en Web of Science; 3; Nº de citas en Scopus: 4; Nº de citas en Google Scholar: 11.

E. Portillo, I. Cabanes, M. Marcos, A. Zubizarreta

Application of Artificial Neural Networks for Detecting Instability Trends in Wire Electrical Discharge Machining (Aplicación de Redes Neuronales en la Detección de Regímenes Degradados en el Proceso

WEDM)

Revista Iberoamericana de Automática, RIAI (Open Access). 6 / 1/39-50 / Ed. CEA, P. Albertos / ISSN: 1697-7912 / 2009.

DOI: 10.1016/S1697-7912(09)70075-5

Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2009. Posición que ocupa la revista en la categoría: 55 de 59. Indice de Impacto: 0,291. Categoría: Automation & Control Systems. Tercil: T3. Cuartil: Q4. No de Citas en Web of Science; 1; No de citas en Scopus: 1; Nº de citas en Google Scholar: 1.

Electrical discharge truing of metalbonded CBN wheels using singlepoint electrode

J.A. Sanchez, I. Pombo, I. Cabanes, R. Ortiz, L.N. Lopez de Lacalle

International Journal of Machine Tool and Manufacture

http://dx.doi.org/10.1016/j.ijmachtools.2007.10.002

48 / 362-370 / Elsevier SCI LTD / ISSN: 0890-6955 /2008.

Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2008. Posición que ocupa la revista en la categoría: 5 de 38. Índice de Impacto: 1,576. Categoría: Engineering Manufacturing. Tercil: T1. Cuartil: Q1. Nº de Citas en Web of Science; 20; Nº de citas en Scopus: 23; Nº de citas en

Google Scholar: 30.

[32]

Autores (p.o. de firma):

I. Cabanes, E. Portillo, M. Marcos, J.A. Sánchez

Título: On-line Prevention of Wire Breakage in Wire Electro-Discharge

Machining

Revista: International Journal of Robotics and Computer-Integrated

Manufacturing.

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 24 / 2 / 287-298 / Editorial Elsevier / ISSN: 0736-5845 / 2008.

DOI: 10.1016 / J.RCIM.2006.12.002

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2008. Posición que ocupa la revista en la categoría:6 de 38. Indice de Impacto: 1,37. Categoría: Engineering Manufacturing. Tercil: T1. Cuartil: Q1. Nº de Citas en Web of Science; 17; Nº de citas en Scopus: 26; Nº de citas en

Google Scholar: 38.

[33]

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

Título: Design of a virtual instrumentation system for a machining process Revista: **IEEE Transactions on Instrumentation and Measurement**.

Volumen/ Páginas/ Editorial / Año: 56 / 6 / 2616-2622 / ISSN: 0018-9456 / 2007.

DOI: 10.1109/TIM.2007.907966

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2017. Posición que ocupa la revista en la categoría: 11 de 61. Índice de Impacto: **2.794**. Categoría: Instruments & Instrumentation. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q1**. N° de Citas en Web of Science: 6; N° de citas en Scopus: 11; N° de citas en

Google Scholar: 13.

[34]

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

Título: An industrial application for on-line detection of instability and wire

breakage in wire EDM

Revista: Journal of Materials Processing Technology.

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 195/ 1-3 / 101-109 / Elsevier, ISSN: 0924-0136 / 2008.

DOI: 10.1016 /J.JMATPROTEC.2007.04.125

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2009. Posición que ocupa la revista en la categoría: 8 de 37. Indice de Impacto: 1,42. Categoría: Engineering Manufacturing. Tercil: T1. Cuartil: Q1. Nº de Citas en Web of Science: 11; Nº de citas en Scopus: 18; Nº de citas en

Google Scholar: 40.

[35]

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

Título: RTF CANopen: Implementación del bus CAN para Sistemas

Empotrados

Revista: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial,

RIAI. Base de datos de indexación JCR. Índice de impacto 0,261 (2009). Posición que ocupa en la categoría Automation & Control

Systems: 55 de 59 (en su primer año).

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: Vol. 3, nº 2/61-70 / Ed. CEA, P. Albertos / ISSN: 1697-7912 / 2006.

DOI: 10.1243/0954405011519312

Indicios de Calidad:

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:

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

[36]

Autores (p.o. de firma): Sánchez, J.A.; Cabanes, I.; López de Lacalle, L.N.; Lamikiz, A.

Título: Development of optimum electrodischarge machining technology for

advanced ceramics

Revista: The International Journal of Advanced Manufacturing Technology.

18 / 12 / 897-905 / Springer-Verlag London, Ltd., ISSN 0268-3768 /

2001.

DOI: 10.1007/PL00003958

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2001. Posición que ocupa la revista en la categoría: 15 de 46. Indice de Impacto: **2.601**. Categoría: Engineering Manufacturing. Tercil: **T1**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science; 45; Nº de citas en Scopus: 50; Nº de citas en

Google Scholar: 68.

[37]

Autores (p.o. de firma): López de Lacalle, L.N.; Lamikiz, A.; Sánchez, J.A.; Cabanes, I.

Título: Cutting Conditions and Tool Optimisation in the High Speed Milling of

Aluminum Alloys

Revista: Journal of Engineering Manufacture. Proceedings of the Institution of

Mechanical Engineers, Part B.

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 215 (Nº B9) / 1257-1270 / Sage Publications Ltd., London, ISSN 0954-

4054 / 2001.

DOI: 10.1243/0954405011519312

Indicios de Calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de

indexación en Science Citation Index SCI. Año: 2010. Posición que ocupa la revista en la categoría: 55 de 122. Indice de Impacto: **0,699**. Categoría: Engineering Mechanical. Tercil: **T2**. Cuartil: **Q2**. Nº de Citas en Web of Science: 25. Nº de citas en Scopus: 35. Nº de citas en

Google Scholar: 60.

2. PUBLICACIONES CIENTÍFICAS NO INDEXADAS

[38]

Autores (p.o. de firma): Ch. Pinto, A. Zubizarreta, I. Cabanes, A. Olozaga, S. Mata, J. Corral

Título: El coche eléctrico y el cambio en los procesos de fabricación

Revista: Técnica y Tecnología

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 28 / 28-30 / Ed. Interempresas / 2013.

Lugar de Publicación: Digital: intermpresas.net

NOTA: Técnica y Tecnología del grupo Interempresas es una revista divulgativa centrada en el ámbito ingenieril que abarca diferentes aspectos técnicos relacionados con los avances tecnológicos en boga, como nuevos

procesos de fabricación o saltos tecnológicos futuros.

[39]

Autores (p.o. de firma): E. Portillo; N. Iriondo; J.A. Sanchez; A. Zubizarreta; I. Cabanes; D. Orive;

M. Marcos

Título: Harizko elektrohigadura-prozesuaren eraginkortasunaren hobekuntza

sistema birtualen bidez

Revista: Ekaia (Euskal Herriko Unibertsitateko zientzi eta teknologi aldizkaria)

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 24 / 227-290 / UPV/EHU / 2011 / **ISSN**: 0214-9001

Lugar de publicación: UPV/EHU

[40]

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

Título: Entorno de Validación y Control en Tiempo Real para Robots Paralelos

Publicación: NI Days 2011. http://sine.ni.com/cs/app/doc/p/id/cs-13169/2011

Lugar de publicación: Bilbao (organizado por National Instruments)

[41]

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

Título: Análisis de la inestabilización del proceso de corte por electroerosión por

hilo

Revista: IMHE, Información de Máquinas-Herramienta, Equipos y Accesorios

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 307-308/ 71-80/ Izaro Group. / 2006 / ISSN: 0210-1777

Lugar de publicación: Guipuzkoa, España

[42]

Autores (p.o. de firma): I. Cabanes, J.A. Sánchez, X. Maidagan, L.N. López de Lacalle

Título: Optimization of the Wire Electro Discharge Machining Revista: International Journal of Electrical Machining.

Única revista internacional específica del proceso de Electroerosión.

Periodicidad: anual.

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 7 / 15-23 / IJEM / Enero 2002 / **ISSN**: 1341-7908

Lugar de publicación: Tokio, Japón

[43]

Autores (p.o. de firma):

Título: Revista:

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:

I. Cabanes, J.A. Sánchez, A. Garcia, L.N., López de Lacalle, A. Lamikiz Mecanizado por electroerosión de componentes cerámicos de precisión IMHE, Información de Máguinas-Herramienta, Equipos y Accesorios

268 / 63-72 / Izaro Group. / 2001 / ISSN: 0210-1777

Lugar de publicación: Guipuzkoa, España

[44]

Autores (p.o. de firma): I. Cabanes, I. Calvo, J.M. Mira, J.A. Sánchez

Título: Desarrollo de tecnología de electroerosión por penetración y por hilo de

cerámicas avanzadas

Revista: Revista de la Asociación Española de Ingeniería Mecánica

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 3 / 2143-2148 / AEIM / 2000

Lugar de publicación: Madrid, España

[45]

Autores (p.o. de firma):

I. Cabanes, J.A. Sánchez, M. Gutierrez, A. Odriozola, I. Agote
Título:

Fabricación óptima de componentes industriales en Carburo de Boro

Revista: Revista de la Asociación Española de Ingeniería Mecánica

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 3 / 2219-2224 / AEIM / 2000

Lugar de publicación: Madrid, España

[46]

Autores (p.o. de firma): J.A. Sánchez, I. Cabanes, J. Urquiola, X. Maidagan, L.N. López de Lacalle

Título: Análisis de la descarga en el corte por Electroerosión por Hilo de cerámicas

conductoras

Revista: Revista de la Asociación Española de Ingeniería Mecánica

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 3 / 2077-2082 / AEIM / 2000

Lugar de publicación: Madrid, España

[47]

Autores (p.o. de firma): I. Cabanes, J.A. Sánchez, X. Maidagan, J.I. Llorente

Título: Mecanizado por Electroerosión por Hilo de dos cerámicas conductoras:

B4C y SiSiC

Revista: Revista de la Asociación Española de Ingeniería Mecánica (AEIM)

Volumen / Páginas / Editorial / Año: 1 / 31-38 / AEIM / 1998 / ISSN: 0212-5072

Lugar de publicación: Terrasa, España

3. CAPÍTULOS DE LIBROS INTERNACIONALES

[48]

Autores: A. Mancisidor, A. Brull, A. Zubizarreta, I. Cabanes, A. Rodriguez and J. Jung
Titulo: Measurement of Complementary Trunk Movement in Robot-Mediated Upper Limb

Rehabilitation

Congreso: International Conference on NeuroRehabilitation

Publicación: Springer Book: Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation III, pp:

365-370. ISBN 978-3-030-01844-3.

Lugar: Pisa, Italia

Fecha: Del 16 al 20 de Octubre de 2018

[49]

Autores: P. Bengoa, A. Zubizarreta, I. Cabanes, A. Mancisidor, Ch. Pinto Título Kinematic Estimator for Flexible Links in Parallel Robots Congreso: ROBOT 2017: Third Iberian Robotics Conference

Publicación: Springer Book: Advances in Intelligent Systems and Computing 694, pp. 704-716. ISBN: 978-3-

319-70835-5, 2017

DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-70836-2 58

Lugar celebración: Sevilla, España

Fecha: Del 22 al 24 de Noviembre de 2017

Clave: A

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[50]

Autores: I. Calvo, J. Quesada, I. Cabanes, O. Barambones

Título Application of the PBL methodology at the B.Sc. in Industrial Electronics and Automation

Engineering

Congreso: 7th International Conference on European Transnational Education, ICEUTE 2016

Publicación: Springer Book: Advances in Intelligent Systems and Computing 527, pp: 691-700. ISBN: 978-3-

319-47364-2. 2016

DOI: 10.1007/978-3-319-47364-2_67

Lugar celebración: Sebastian, España

Fecha: Del 19 al 21 de Octubre de 2016

Clave: A

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[51]

Autores: A. Mancisidor, A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, P. Bengoa, J. Hyung Jung
Titulo: Kinematic and dynamic modeling of a multifunctional rehabilitation robot UHP
Congreso: 5th International Workshop on Medical and Service Robots, MESROB 2016

Publicación: Springer Book: New Trends in Medical and Service Robots. Design, Analysis and Control,

Serie: Mechanisms and Machine Science, Vol. 48, pp. 117-130. ISBN 978-3-319-59971-7.

DOI: 10.1007/978-3-319-59972-4 9

Lugar: Castle St. Martin, Graz/Austria Fecha: Del 4 al 6 de Julio de 2016

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[52]

Autores: A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa and J. Jung

Titulo: A comprehensive training mode for robot-mediated upper limb rehabilitation

Congreso: International Conference on NeuroRehabilitation

Publicación: Springer Book: Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation II, pp:

1169-1174. ISBN 978-3-319-46669-9.

Segovia, España Lugar:

Fecha: Del 18 al 21 de Octubre de 2016

Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso Indicios de calidad:

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[53]

Autores: A. Zubizarreta, I. Cabanes, M. Marcos, Ch. Pinto, J. Corral, P. Bengoa Título: A Redundant Dynamic Modelling Procedure Based on Extra Sensors for

Parallel Robot Control

Título del libro: Parallel Manipulators: Design, Applications and Dynamic Analysis

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: Chapter 2 / 41-80 / ISBN: 978-1-63485-926-4, e-book ISBN: 978-1-63485-

> 953-0 / Ed. Nova Science Publishers, Inc./ 2016 Series: Robotics Research and Technology

New York, EEUU Lugar de publicación:

Clave: CL

[54]

I. Cabanes, A. Zubizarreta, Ch. Pinto, F. Artaza, M. Marcos, O. Altuzarra Autores:

Multidisciplinary Project-Based Learning of Robotic Título: Service Robots and Robotics: Design and Application

Título del libro:

Chapter 6 / 92-104 / DOI: 10.4018/978-1-4666-0291-5, ISBN: 978-1-4666-Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:

0291-5 (hardcover), ISBN: 978-1-4666-0292-2 (ebook), ISBN: 978-1-4666-

0293-9 (print & perpetual Access) / Ed. IGI Global / 2012

Hershey, USA Lugar de publicación:

Clave: CL

[55]

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

Application of Artificial Neural Networks in Wire Electro-Discharge Título:

Machining (WEDM)

Titulo del libro: Artificial Neural Networks,

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 4/137-184/ Nova Science Publishers, Inc./2011/ ISBN: 978-1-61761-553-5.

Lugar de publicación: New York, EEUU

Clave: CL

[56]

Autores (p.o. de firma):

E. Portillo, I. Cabanes, M. Marcos, D. Orive, J.A. Sanchez

Título: Study Of Pulse Instability In Wire-Electro Discharge Machining

Process

Titulo del libro: DAAAM International Scientific Book

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 3 / 371-382 / DAAAM Internacional, B. Katalinik / 2004 / ISBN: 3-901509-38-

Lugar de publicación: Viena, Austria

Clave:

[57]

Autores (p.o. de firma): J.A. Sánchez, I. Cabanes, J. González, N. Ortega, A. González, P.

Maidagan

CL

Título: Development of Optimum Electro Discharge Machining Technology for

Aeronautical Alloys

Título del libro: DAAAM International Scientific Book

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 1 / 507-516 / B. Katalinic, DAAAM Internacional / 2002 / ISBN: 3-901509-

30-5

Lugar de publicación: Viena, Austria

Clave: CL

4. LIBROS

Autores (p.o. de firma): I. Cabanes, A. Zubizarreta

Título: Control y Programación de Robots
Titulo de libro: Control y Programación de Robots

Volumen / Páginas / Editorial / Año: 1 / 1-268 / Ed. Publicaciones Escuela Técnica Superior Ingeniería / 2009 /

ISBN: 978-84-95809-66-7

Lugar de publicación: Bilbao, España

Clave:

Patentes y modelos de utilidad

Software Registrado en el Registro de la Propiedad Intelectual Estatal

[1]

Inventores (p.o. de firma): I. Cabanes, Ch. Pinto

Título: Teachbot: Simulador gráfico de robots de robots serie

N. de solicitud: 00/2008/4665 País de prioridad: España Fecha de prioridad: 12/02/2008

Entidad titular: I. Cabanes, Ch. Pinto

Países a los que se ha extendido: Empresa/s que la están explotando:

[2]

Inventores (p.o. de firma): I. Cabanes, A. Zubizarreta

Título: EduBot: Educational Robotics Toolbox

N. de solicitud: 00/2008/4664 País de prioridad: España Fecha de prioridad: 12/02/2008

Entidad titular: I. Cabanes, A. Zubizarreta

Países a los que se ha extendido: Empresa/s que la están explotando:

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

Estancias en centros extranjeros

(estancias continuadas superiores a un mes)

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

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

Clave: D

Centro: INRIA (Institut National de Recherche en Informatique et en Automatique), Sophia-Antipolis

Localidad: Sophia-Antipolis País: Francia Fecha: 20/04/2004 al 03/05/2004 Duración (semanas): 2

Tema: Grupo de Investigación del Profesor Jean-Pierre Merlet en el área de Síntesis y Diseño de Robots de Cinemática

Paralela. Clave: P

Centro: Department of Control Engineering of the Czech Technical University

Localidad: Sophia-Antipolis País: Praga Fecha: 03/04/2006 al 07/04/2006 Duración (semanas): 1

Tema: Formación en Embedded Control System.

Clave: P

Contribuciones a congresos

1. CONGRESOS INTERNACIONALES

[1]

Autores: A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, A. Brull, A. Rodriguez and J. Hyung Jung.

Título: Pre-clinical validation of the UHP multifunctional upper-limb rehabilitation robot based platform.

Congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2018.

Publicación: pags. 2299-2304, ISBN: 978-1-5386-8093-3.

Lugar: Madrid, España.

Fecha: Del 1 al 5 de Octubre de 2018

Indicios de calidad: Congreso considerado de gran relevancia en el área de la Robótica. Los trabajos presentados

a este congreso son evaluados por al menos tres revisores y el nivel de aceptación de los mismos es de 14%. Se trata de Actas editadas por IEEE correspondientes a congresos internacionales de categoría "A" en el ranking CORE 2018, que cataloga revistas incluidas en el JCR y Congresos internacionales equiparables en calidad. Este índice está incluido en el apartado c) de los criterios de valoración del subcampo 6-2: Ingenierías de la Comunicación, Computación y Electrónica de la CNEAI, convocada por RESOLUCIÓN de 6/11/07, de la

Secretaría de Estado de Universidades e Investigación (BOE de 6/11/07).

[2]

Autores: A. Mancisidor, A. Brull, A. Zubizarreta, **I. Cabanes**, A. Rodriguez and J. Hyung Jung.

Título: Measurement of complementary trunk movement in robot-mediated upper limb rehabilitation.

Congreso: International Conference on NeuroRehabilitation, ICNR 2018.

Publicación: pp: 365-370. ISBN 978-3-030-01844-3.

Lugar: Pisa, Italia.

Fecha: Del 16 al 20 de Octubre de 2018

[3]

Autores: U. Etxegarai, E. Portillo, J. Irazusta, I. Cabanes, J. Larrauskin

Título: An accesible lactate threshold assesment tool to support endurance athletes' trainings.

Congreso: 29th European Conference on Operational Research Conference

Lugar: Valencia, España

Fecha: Del 8 al 11 de Julio de 2018

[4]

Autores: J. Martin Garechana, S. Endres and I. Cabanes.

Titulo: Decentralized robot-cloud architecture for an autonomous transportation system in a smart

factory.

Congreso: SEMANTICS 2017, 2nd Workshop on Linked Data in Robotics and Industry 4.0, LIDARI.

Publicación: Vol. 2063, pp. 1-8, ISSN: 1613-0073/2017

Lugar: Amsterdam, Netherlands

Fecha: Del 11 al 14 de Septiembre de 2017

Indicios de calidad: Impact factor: 0,31 en CiteScore 2017; 0.167 en SJR 2017; 0.313 en SNIP 2017

[5]

Autores: J. Martin, T. Fink, S. May and I. Cabanes.

Titulo: An autonomous transport vehicle for the transportation in an active manufacturing facility with

focus on the docking maneuver task.

Congreso: 3rd IEEE International Conference on Control, Automation and Robotics (ICCAR 2017)

Publicación: pp. 365-370 , ISBN: 978-1-5090-6086-3/17, Ed. IEEE

Lugar: Nagoya, Japón

Fecha: Del 22 al 24 de Abril de 2017

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

Nº de citas en Scopus: 1; Nº citas Google Scholar: 0

PREMIADO COMO MEJOR TRABAJO PRESENTADO EN EL ICCAR 2017

[6]

Autores: A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa and J. Jung

Titulo: Interaction force and motion estimators facilitating impedance control of the upper limb

rehabilitation robot

Congreso: 2017 IEEE-RAS-EMBS International Conference on Rehabilitation Robotics (ICORR 2017)

Publicación: 561-566, ISBN: 978-1-5386-2295-7/17, Ed. IEEE

Lugar: Londres, UK

Fecha: Del 17 al 20 de Julio de 2017

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[7]

Autores: Etxegarai, U., Portillo, E., Cabanes, I., Irazusta, J.

Titulo: Estimation of lactate threshold using machine learning techniques Congreso: 22nd European College of Sport Science Congress (ECSS)

Entidad Organizadora: Ruhr University Bochum, TU Dortmund University and University of Duisburg-Essen

Publicación: Book of abstracts of 22nd European College of Sport Science ECSS Congress. Ed.

IEEEXplore. ISSN: 978-1-5386-2295-7, pp. 561-567. DOI: https://doi.org/10.1080/02640414.2018.1442185

Lugar: MetropolisRuhr, Alemania Fecha: Del 5 al 8 de Julio de 2017

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[8]

Autores: A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa and J. Jung

Titulo: A comprehensive training mode for robot-mediated upper limb rehabilitation

Congreso: International Conference on NeuroRehabilitation

Publicación: Springer Book: Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation II, pp:

1169-1174. ISBN 978-3-319-46669-9.

Lugar: Segovia, España

Fecha: Del 18 al 21 de Octubre de 2016

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[9]

Autores: J.C. Antolin, I. Cabanes, M. Marcos.

Latching control for a point-absorber using a hydraulic PTO based on an array of double-acting Titulo:

hydraulic cylinders: Preliminary results.

Bilbao Marine Week 2017 Congreso:

Bilbao, España Lugar:

Fecha: Del 27 al 31 de Octubre de 2017

[10]

I. Calvo, J. Quesada, I. Cabanes, O. Barambones Autores:

Application of the PBL methodology at the B.Sc. in Industrial Electronics and Título

Automation Engineering

7th International Conference on European Transnational Education, ICEUTE 2016 Congreso:

Publicación: Springer Book: Advances in Intelligent Systems and Computing 527, pp. 691-700. ISBN:

978-3-319-47364-2. 2016

DOI: 10.1007/978-3-319-47364-2 67

Lugar celebración: San Sebastian, España

Fecha: Del 19 al 21 de Octubre de 2016

Clave: Α

[11]

Autores: A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa, J. Jung

Titulo: Kinematic and dynamic modeling of a multifunctional rehabilitation robot UHP Congreso: 5th International Workshop on Medical and Service Robots, MESROB 2016

Publicación: Springer Book: New Trends in Medical and Service Robots. Design, Analysis and Control,

Serie: Mechanisms and Machine Science, Vol. 48, pp. 117-130. ISBN 978-3-319-59971-7.

doi:10.1007/978-3-319-59972-4 9

Castle St. Martin, Graz/Austria Lugar: Fecha: Del 4 al 6 de Julio de 2016

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[12]

Autores: A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa, M. Marcos Muñoz, J. Hyung Jung Titulo:

Enhanced force control using force estimation and nonlinearity compensation for the Universal

Haptic Pantograph

IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems 2015 Congreso:

Publicación: ISBN: 978-1-4799-9993-4, pp. 5599-5604, 2015

DOI: 10.1109/IROS.2015.7354171

Hamburgo, Alemania Lugar:

Del 28 de Septiembre al 2 de Octubre de 2015 Fecha:

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares).

Autores: P. Bengoa, A. Zubizarreta, I. Cabanes, A. Mancisidor, E. Portillo

Titulo: A Stable Model Based Control Scheme Based on Extra Sensors for Parallel Robots Congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems 2015

Publicación: **ISBN**: 978-1-4799-9993-4, pp. 3170-3175, 2015

DOI: 10.1109/IROS.2015.7353816

Lugar: Hamburgo, Alemania

Fecha: Del 28 de Septiembre al 2 de Octubre de 2015

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares).

[14]

Autores: J. Antolín-Urbaneja, A. Cortés, M. Marcos, J. Lasa, I. Cabanes

Título: A Power Take-Off behaviour at high pressure operation point, using four double-acting

hydraulic cylinders modelled by a port-based approach

Congreso: 11th European Wave & Tidal Energy Conference, EWTEC 2015

ISBN, pp.

Lugar: Nantes, Francia

Fecha: Del 6 al 11 Septiembre de 2015

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[15]

Autores: A. Arriandiaga, E. Portillo, J.A. Sanchez, I. Cabanes

Título: On-line Surface Roughness Prediction in Grinding Using Recurrent Neural Networks

Congreso: Engineering Applications of Neural Networks

Publicación: Springer, Communications in Computer and Information Science

ISBN: 978-3-319-23981-1, 978-3-319-23983-5 (eBook). CCIS 517, pp. 24-34, 2015

DOI: 10.1007/978-3-319-23983-5 3

Lugar: Rodas, Grecia

Fecha: Del 25 al 28 de Septiembre de 2015

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el SCOPUS (Elsevier) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[16]

Autores: A. Zubizarreta, M. Larrea, E. Irigoyen, I. Cabanes

Título: Real Time Parallel Robot Direct Kinematic Problem Computation using Neural Networks
Congreso: Proceedings of the 10th International Conference on Soft Computing Models in Industrial and

Environmental Applications

Publicación: ISBN: 978-3-319-19718-0**ISSN**: 2194-5357, Vol. 368, pp. 285-296.

DOI: 10.1007/978-3-319-19719-7

Lugar: Burgos, España

Fecha: Del 15 al 17 de Junio de 2015

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el SCOPUS (Elsevier) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[17]

Autores: J. Antolín-Urbaneja, A. Cortés, M. Marcos, J. Lasa, P. Estensoro, I. Cabanes

Título: Assembled PTO based on an array of double-acting hydraulic cylinders for WECs: from

Conceptual Design to an Adjusted Detailed Model

Congreso: Bilbao Marine Energy Week

Lugar: Bilbao, España

Fecha: Del 20 al 24 Abril de 2015

[18]

Autores: A. Zubizarreta, A. Mancisidor, I. Cabanes, E. Portillo

Título: Real-Time performance evaluation of Neural Network based estimations of the Direct

Kinematic Problem of Parallel Robots

Congreso: International Conference on Robot, Robot 2013
Publicación: CD. Sección de Publicaciones de la ETSI de Madrid

Lugar: Madrid, España

Fecha: Del 28 al 29 de Noviembre de 2013

[19]

Autores: A. Colina, G. Lerma, I. Cabanes, I. Iglesias

Título: Modelling and Control of a Semi-active Suspension System

Congreso: Second Conference on Mechanism, Transmissions and Applications, MeTrApp 2013

Publicación: ISBN: 978-94-0077484-1, ISSN: 2211-0984. New Advances in Mechanisms, Transmissions

and Applications. Mechanisms and Machine Sciences Vol. 17, pp. 25-32. Ed. Springer

(London), 2013

DOI: 10.1007/978-94-007-7485-8 4

Lugar: Bilbao, España

Fecha: Del 2 al 4 de Octubre de 2013

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el SCOPUS (Elsevier) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[20]

Autores: A. Zubizarreta, I. Cabanes, M. Marcos, Ch. Pinto, J. Corral

Título: Robust Model Based Predictive Control for Trajectory Tracking of Parallel Robots
Congreso: Second Conference on Mechanism, Transmissions and Applications, MeTrApp 2013

Publicación: ISBN: 978-94-0077484-1, ISSN: 2211-0984. New Advances in Mechanisms, Transmissions

and Applications. Mechanisms and Machine Sciences Vol. 17, pp. 341-348. Ed. Springer

(London), 2013

DOI: 10.1007/978-94-007-7485-8_42

Lugar: Bilbao, España

Fecha: Del 2 al 4 de Octubre de 2013

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[21]

Autores: J.C. Antolín-Urbaneja, J. Lasa, P. Estensoro, I. Cabanes, M. Marcos

Título: Innovative hydraulic Power take-Off construction and performance tests for Wave Energy

Conversion

Congreso: International Conference on MEMS and Mechanics (ISMAM 2013)

Publicación:

Lugar: Nanjing (China)

Fecha: Del 2 al 4 de Mayo de 2013

[22]

Autores: A. Zubizarreta, I. Cabanes, M. Marcos, Ch. Pinto

Título: Experimental validation of the Extended Computed Torque Control approach in the 5R

parallel robot prototype

Congreso: International Conference on Intelligent Robotics and Applications, ICIRA 2012

Publicación: ISBN: 978-3-642-33508-2; ISBN: 978-3-642-33514-3, ISBN: 978-3-642-33502-0. Lecture

Notes in Computer Science. Vol. 7507/2012, pp. 509-518, Ed. IEEE, DOI: 10.1007/978-3-642-

33515-0_50, 2012

Lugar: Montreal, Canadá

Fecha: Del 3 al 5 de Octubre de 2012

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[23]

Autores: E. Portillo, I. Cabanes, J.A. Sánchez, D. Orive, N. Ortega, M. Marcos Título: A case study of a flexible software tool in the drilling process

Congreso: 1st IFAC Conference on Embedded Systems, Computational Intelligence and Telematics in

Control, CESCIT 2012

Publicación: ISBN: 978-3-902661-97-5. pp. 333-338. Ed. International Federation of Automatic Control,

IFAC, 2012

DOI: 10.3182/20120403-3-DE-3010.00025

Lugar: Würzburg, Germany
Fecha: Del 3 al 5 de Abril de 2012

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el SCOPUS (Elsevier) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[24]

Autores: A. Zubizarreta, E. Portillo, I. Cabanes, M. Marcos, Ch. Pinto

Título: Evaluating sensor configurations for the Extended CTC approach based on Sensitivity

Analysis

Congreso: 18th International Federation of Automatic Control (IFAC WORLD CONGRESS)

Publicación: ISBN: 978-3-902661-93-71. Ed. IFAC, Vol. 18, part. 1, pp.1078-1083,

DOI: 10.3182/20110828-6-IT-1002.00860, 2011

Lugar: Milán, Italia

Fecha: Del 28 de Agosto al 2 Septiembre de 2011

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en SCOPUS (Elsevier) procedente del congreso mundial

(Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de revisión por pares)

[25]

Autores: A. Zubizarreta, I. Cabanes, M. Marcos, Ch. Pinto

Título: Real Time Validation and Control Environtment for Parallel Robot Control Design

Congreso: ASME International Design Engineering Technical Conference and Computers and Information

Engineering Conference.

Publicación: ISBN: 978-0-7918-5483-9. Nº DETC2011-4259, pp. 659-667, 2011

DOI: 10.1115/DETC2011-47259

Lugar: Washington DC, USA

Fecha: Del 28 al 31 de Agosto de 2011

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[26]

Autores: A. Zubizarreta, I. Cabanes, M. Marcos, Ch.Pinto, E. Portillo

Título: Extended CTC Control for Parallel Robots

Congreso: 15th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation

Publicación: ISBN: 978-1-4244-6848-5. ISSN: 1946-0740. Ed. IEEE, pp. 1-8, DOI:

10.1109/ETFA.2010.5641194, 2010

Lugar: Bilbao, España

Fecha: Del 13 al 16 de Septiembre de 2010

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[27]

Autores: Asier Zubizarreta, Itziar Cabanes, Marga Marcos, Charles Pinto, Eva Portillo

Título: Redundant Dynamic Modelling of the 3RRR Parallel Robot for control error reduction

Congreso: European Control Conference 2009

Publicación: ISBN: 978-963-311-369-1. Ed. IEEE. Vol. 3, pp. 2205-2211, 2009

Lugar: Budapest, Hungria

Fecha: Del 23 al 26 de Agosto de 2009

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[28]

Autores: I. Cabanes. A. Zubizarreta, M. Marcos, Ch. Pinto

Título: Real time distributed control of parallel robots using redundant sensors

Congreso: 40th International Symposium on Robotics, ISR

Publicación: ISBN: 978-84-920933-8-0. Ed. AER-ATP & International Federation on Robotics, IFR, pp. 139-

144, 2009

Lugar: Barcelona, España

Fecha: Del 10 al 13 de Marzo de 2009

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[29]

Autores: A. Zubizarreta, I. Cabanes, M. Marcos, Ch. Pinto

Título: Control of Parallel Robots Using Passive Sensor Data

Congreso: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2008

Publicación: ISBN: 978-1-4244-2058-2. Ed. IEEE, Catalog number: CFP08IRO-CDR, pp. 2398-2406, 2008

DOI: 10.1109/IROS.2008.4650737

Lugar de publicación: Niza, Francia

Fecha: Del 22 al 26 de Septiembre de 2008

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[30]

Autores: I. Calvo, I. Cabanes, A. Noguero, A. Zubizarreta, L. Almeida, M. Marcos

Título: Using a CORBA Synchronous Scheduling Service in Pick&Place Operations
Congreso: 13th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation
Publicación: ISBN: 1-4244-1506-3. Ed. IEEE, Catalog Number: 08TH8968C, pp. 464-468, 2008.

DOI: 10.1109/ETFA.2008.4638437

Lugar: Hamburgo, Alemania

Fecha: Del 15 al 18 de Septiembre de 2008

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[31]

Autores: E. Portillo, M. Marcos, I. Cabanes, A. Zubizarreta, J.A. Sanchez

Título: Artificial Neural Networks for Detecting Instability Trends in Different Workpiece

Thicknesses in a Machining Process

Congreso: 2008 American Control Conference

Publicación: ISBN: 978-1-4244-2079-7. ISSN: 743-1619. Ed. IEEE, Catalog Number: CFP08ACC-CDR

WeB11, pp. 1064-1069, 2008. **DOI: 10.1109/ACC.2008.4586633**

Lugar: Seattle, USA

Fecha: Del 11 al 13 de Junio de 2008

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares).

[32]

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

Título: ANN for Interpolating Instability Trends in WEDM

Congreso: 17th World Congress IFAC, International Federation of Automatic Control

Publicación: ISBN: 978-1-1234-7890-2, Ed. International Federation of Automatic Control, Vol. 17, part. 1,

pp. 2230-2235, 2008. DOI: 10.3182/20080706-5-KR-1001.00376.

Lugar: Seoul, Korea

Fecha: Del 6 al 11 de Julio de 2008

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[33]

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

Título: Real-Time Monitoring and Diagnosis Platform for a Machining Process
Congreso: 17th World Congress IFAC, International Federation of Automatic Control

Publicación: ISBN: 978-1-1234-7890-2, Ed. International Federation of Automatic Control, Vol. 17, part. 1,

pp. 10674-10679, DOI: 10.3182/20080706-5-KR-1001.01809.

Lugar: Seoul, Korea

Fecha: Del 6 al 11 de Julio de 2008

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[34]

Autores: E. Portillo, I. Cabanes, M. Marcos, A. Zubizarreta

Título: On the Application of Recurrent Neural Network Techniques for Detecting Instability

Trends in an Industrial Process

Congreso: 12th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation Publicación: ISBN: 1-4244-0826-1. Ed. IEEE, Catalog number: 07TH8932C, pp. 242-248, 2007

DOI: 10.1109/EFTA.2007.4416775

Lugar: Patras, Grecia

Fecha: Del 25 al 28 de Septiembre de 2007

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[35]

Autores: E. Portillo, I. Cabanes, M. Marcos, J.A. Sánchez
Título: Supervision of WEDM process degradation

Congreso: 2nd Manufacturing Engineering Society Internacional Conference, CISIF-MESIC 2007

Publicación: ISBN: 978-84-611-8001-1. Edición Digital, 2007

Lugar de publicación: Madrid, España

Fecha: Del 9 al 11 de Julio de 2007

TIPO DE PUBLICACION: A

[36]

Autores: E. Portillo, I. Cabanes, M. Marcos, J.A. Sánchez

Título: Anticipation of wire breakage in WEDM based on neural networks

Congreso: 15th International Symposium of ElectroMachining,

Publicación: ISBN: 978-0-9794977-0-4. Ed. K.P. Rajurkar and M.M. Sundaram (Univ. de Nebraska-Llincoln),

R.L. Resnick (The Ex One Company), Vol. 1, pp. 133-139, 2007

Lugar: Pittsburgh, Pennsylvania, USA.; Fecha: Del 23 al 27 de Marzo de 2007

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[37]

Autores: J. Portillo, E. Estevez, I. Cabanes, M. Marcos

Título: Network for microcontroller-based Real Time Distributed Control Systems

Congreso: 32nd Conference of the IEEE Industrial Electronics Society

Publicación: ISBN: 1-4244-0136-4. ISSN: 1553-572X. Ed. IEEE, Catalog number: 06CH37763C, pp. 4644 –

4649.

DOI: 10.1109/IECON.2006.348148, 2006

Lugar: Paris, Francia

Fecha: Del 6 al 10 de Noviembre de 2006

Indicios de calidad: Publicación electrónica indexada en el ISI (Web of Science) procedente del congreso

internacional citado (Sociedad Científica de prestigio con ISBN y con proceso anónimo de

revisión por pares)

[38]

Autores: N. Iriondo, F. Artaza, S. Calvo, I. Cabanes, D. Orive, M. Marcos

Título: A methodology for components based modelling: application to a heat treatment line

Congreso: UKAC IEE - Control 2004

Publicación: Proceedings of UKAC IEE - Control 2004, formato CD. ISBN: 0-86197-130-2

Lugar: University of Bath, UK

Fecha: Del 6 al 9 de Septiembre de 2004

[39]

Autores: A. Lamikiz, L.N. López de Lacalle, M. Salgado, I. Cabanes

Título: Un enfoque cuantitativo en el uso de estrategias de mecanizado a alta velocidad de

superficies complejas mediante el uso de modelización del proceso

Congreso: V Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica

Publicación: ISBN: 980-11-0548-8. Memorias del V Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica, 2001

Lugar: Mérida, Venezuela

Fecha: Del 23 al 26 de Octubre 2001

[40]

Autores: J.A. Sánchez, N. Ortega, F.J. Campa, N. Bañuelos, I. Cabanes, E. Sasía, A. García, X. De

Maidagan

Título: Análisis de la precisión del corte de esquinas en operaciones de Electroerosión por Hilo

Congreso: V Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica

Publicación: ISBN: 980-11-0548-8. Memorias del V Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica, 2001

Lugar celebración: Mérida, Venezuela

Fecha: Del 23 al 26 de Octubre 2001

[41]

Autores: I. Cabanes, X. de Maidagan, J.A. Sánchez, A. Garcia, A. Lamikiz, L.N. López Lacalle

Título: Electro Discharge Machining of Boron Carbide Industrial Components

Congreso: XIII International Symposium on Electro-Machining, ISEM
Publicación: ISBN: 932064-0-7. Ed. Fundación Tekniker, Vol.1, pp. 341-359, 2001

Lugar: Bilbao, España

Fecha: Del 9 al 11 de Mayo de 2001

[42]

Autores: J.A. Sánchez, I. Cabanes, S. Vadchenko, F.J. Seco, M. Gutiérrez

Título: Machining of Cermet Components Fabricated by SHS

Congreso: 2000 Powder Metallurgy World Congress
Publicación: 2000 Powder Metallurgy World Congress Abstracts
Lugar: Kyoto internacional Conference Hall, Japón

Fecha: Del 12 al 16 de Noviembre 2000

[43]

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

Título: **Electrodischarge Machining of Advanced Ceramics**

Congreso: 9th International DAAAM Symposium in Intelligent Manufacturing, Automation & Networking Publicación: ISBN: 3-901509-08-9, Ed. B.Katalinic, DAAAM International, Vol. 3, pp. 83-85, 1998

Lugar: Napoca, Rumania

Del 22 al 24 de Octubre de 1998 Fecha:

2. CONGRESOS NACIONALES

[1]

Autores: I. Sesar-Gil, A. Mancisidor, A. Brull, A. Zubizarreta, I. Cabanes

Título Development of an instrumented crutch to measure inclination and

discharged weight (Desarrollo de una muleta sensorizada para medir la

inclinación y el peso descargado)

XXXIX Jornadas de Automática Congreso: Publicación:

pp.80-87. ISBN: 978-84-09-04460-3

Ed. CEA-IFAC, 2018

Lugar celebración: Badaioz, España

Fecha: Del 5 al 7 de Septiembre de 2018

Clave: Α

[2]

Autores: A. Mancisidor, A. Brull, A. Zubizarreta, I. Cabanes, E. Portillo, A. Rodriguez,

R.Berriozabalgoitia

Título Análisis de la postura del tronco en terapias de rehabilitación

mediante robots

XXXIX Jornadas de Automática Congreso: Publicación: pp.1-7. ISBN: 978-84-09-04460-3.

Ed. CEA-IFAC, 2018

Lugar celebración: Badajoz, España

Del 5 al 7 de Septiembre de 2018 Fecha:

Clave: Α

[3]

Autores: A. Mancisidor, I. Cabanes, A. Zubizarreta, E. Portillo, A. Rodriguez, A. Brull Título

Robot de Rehabilitación Configurable para Terapias del miembro

Superior

XXXV Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica Congreso: Publicación: XXV Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica

Publicación: pp. 279-282, ISBN: 978-84-9082-797-0, 2017

Lugar celebración: Bilbao, España

Fecha: Del 29 de Noviembre al 1 de Diciembre 2017

Clave:

Autores: I. Sesar, I. Cabanes, A. Zubizarreta, E. Portillo, A. Rodriguez, J. Torres-

Unda

Título Caracterización del Apoyo en la Marcha Asistida con una Muleta
Congreso: XXXV Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica

Publicación: ISBN: 978-84-9082-797-0, 2017

Lugar celebración: Bilbao, España

Fecha: Del 29 de Noviembre al 1 de Diciembre 2017

Clave: A

[5]

Autores: X. Cearsolo, I. Cabanes, J.A. Sánchez, I. Pombo, E. Portillo

Título Artezketa prozesuan diamantagailuaren higadura antzemateko

metodologia berri baten definizioa lehorreko baldintzatan

Congreso: Congreso Tecnologías de Fabricación y Máquinas-Herramienta Publicación: Ed. Advanced Manufacturing Technologies, AFM, 2017

Lugar celebración: San Sebastián, España

Fecha: Del 25 al 26 de Octubre de 2017

Clave: A

[6]

Autores: A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa, A. Brull

Título Estimadores de fuerza y movimiento para el control de un robot de

rehabilitación de extremidad superior

Congreso: XXXVIII Jornadas de Automática

Publicación: ISBN: 978-84-16664-74-0. Ed. CEA-IFAC, 2017

Lugar celebración: Gijón, España

Fecha: Del 6 al 8 de Septiembre de 2017

Clave: A

[7]

Autores: S. Mata, A. Zubizarreta, I. Nieva, I. Cabanes, Ch. Pinto

Título Control MPC basado en un modelo LTV para seguimiento de

trayectoria con estabilidad garantizada

Congreso: XXXVIII Jornadas de Automática

Publicación: pp.122-129, **ISBN**: 978-84-16664-74-0. Ed. CEA-IFAC, 2017

Lugar celebración: Gijón, España

Fecha: Del 6 al 8 de Septiembre de 2017

Clave: A

[8]

Autores: S. Mata, A. Zubizarreta, I. Nieva, I. Cabanes, Ch. Pinto,

Título Control MPC basado en un modelo LTV para un control de

seguimiento de trayectoria

Congreso: XXXVII Jornadas de Automática

Publicación: Pags. 122-129, **ISBN**: 978-84-617-4298-1. Ed. CEA-IFAC, 2016

Lugar celebración: Madrid, España

Fecha: Del 7 al 9 de Septiembre de 2016

Clave: A

[9]

Autores: A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa, I. Sesar

Título Modelado cinemático y dinámico del robot UHP en el modo de

rehabilitación Wrist

Congreso: XXXVII Jornadas de Automática

Publicación: Págs. 35-42, **ISBN**: 978-84-617-4298-1. Ed. CEA-IFAC, 2016

Lugar celebración: Madrid, España

Fecha: Del 7 al 9 de Septiembre de 2016

Clave:

[10]

Autores: A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa

Título Control de fuerza con compensación no lineal y estimación de fuerza

del robot háptico UHP

Congreso: XXXVI Jornadas de Automática

Publicación: Págs. 169-176, **ISBN**: 978-84-15914-12-9 . Ed. CEA-IFAC, 2015

Lugar celebración: Bilbao, España

Fecha: Del 2 al 4 de Septiembre de 2015

Clave: A

Premio en el área de Robótica al mejor trabajo.

[11]

Autores: P. Bengoa, A. Zubizarreta, A. Mancisidor, I. Cabanes, E. Portillo

Título Control basado en modelo para robots paralelos con sensorización

redundante

Congreso: XXXVI Jornadas de Automática

Publicación: **ISBN**: 978-84-15914-12-9 . Ed. CEA-IFAC, 2015

Lugar celebración: Bilbao , España

Fecha: Del 2 al 4 de Septiembre de 2015

Clave: A

[12]

Autores: P. Bengoa, A. Zubizarreta, A. Mancisidor, I. Cabanes, E. Portillo

Título Modos asumidos y elementos finitos: comparativa de modelos para

robots flexibles

Titulo de libro: Proceedings de las XXXV Jornadas de Automática. 2014 Volumen / Páginas / Editorial / Año: ISBN: 13: 978-84-697-0589-6. Ed. CEA-IFAC, 2014

Lugar celebración: Valencia, España

Fecha: Del 3 al 5 de Septiembre de 2014

Clave: A

[13]

Autores: S. Mata, A. Zubizarreta, Ch. Pinto, I. Cabanes
Título Modelado multibody y validación de un vehículo.
Titulo de libro: Proceedings de las XXXV Jornadas de Automática
Volumen / Páginas / Editorial / Año: ISBN: 13: 978-84-697-0589-6. Ed. CEA-IFAC, 2014

Tolument i aginas / Euronari Ano.

Lugar celebración: Valencia, España

Fecha: Del 3 al 5 de Septiembre de 2014

Clave: A

[14]

Autores: S. Mata, A. Zubizarreta, E. Portillo, I. Cabanes, D. Orive, M. Marcos, Ch.

Pinto

Título: Arquitectura de Supervisión y Control en Tiempo Real de un vehículo

Fórmula Student Eléctrico

Tipo de participación: Ponencia / Co-autor

Congreso: XXXIII Jornadas de Automática

Titulo de libro: Proceedings de las XXXIII Jornadas de Automática

Volumen / Páginas / Editorial / Año: CD / CEA-IFAC / 2011 / **ISBN:**

Lugar celebración: Vigo, España

Fecha: 5, 6 y 7 de septiembre de 2012

[15]

Autores:

I. Cabanes, A. Zubizarreta, E. Portillo, D. Orive, Ch. Pinto, M. Marcos

Título

Control strategies using redundant sensors applied to parallel robots

Titulo de libro: Proceedings de Robot 2011

Volumen / Páginas / Editorial / Año: 1/ 189 -197/ 2011/ ISBN: 978-84-615-6787-4 / 2011

Lugar celebración: Sevilla , España

Fecha: Del 28 al 29 de Noviembre de 2011

Clave: A

[16]

Autores: A. Zubizarreta, E. Portillo, D. Orive, I. Cabanes, M. Marcos

Título: Método basado en el análisis de sensibilidad para la evaluación de

configuraciones del Control de Par Computado Extendido en la

plataforma Gough-Stewart

Titulo de libro: Proceedings de las XXXII Jornadas de Automática Volumen / Páginas / Editorial / Año: CD / CEA-IFAC / 2011 / ISBN: 978-84-694-6454-0

Lugar celebración: Sevilla, España

Fecha: Del 7 al 9 de Septiembre de 2011

Clave: A

[17]

Autores: A. Zubizarreta, E. Portillo, M. Marcos, I. Cabanes
Título: Control CTC Extendido aplicado al robot paralelo 5R
Título de libro: Proceedings de las XXXI Jornadas de Automática
Volumen / Páginas / Editorial / Año: CD / CEA-IFAC / 2010 / ISBN: 978-84-693-0715-1

Lugar celebración: Jaen, España

Fecha: Del 8 al 10 de Septiembre de 2010

Clave: A

[18]

Autores: A. Zubizarreta, E. Portillo, M. Marcos, I. Cabanes

Título: Entorno de validación y control en Tiempo Real para robots paralelos.

Aplicación al 5R

Titulo de libro: Proceedings de las XXXI Jornadas de Automática Volumen / Páginas / Editorial / Año: CD / CEA-IFAC / 2010 / ISBN: 978-84-693-0715-1

Lugar celebración: Jaen, España

Fecha: Del 8 al 10 de Septiembre de 2010

Clave:

Premio en el área de Tiempo Real al mejor trabajo

[19]

Autores: V. López, E. Portillo, I. Cabanes, D. Orive, J.A. Sanchez, M. Marcos

Título: Análisis del proceso de taladrado para el diseño de una estrategia de

control en potencia

Titulo de libro: Proceedings de las XXXI Jornadas de Automática Volumen / Páginas / Editorial / Año: CD / CEA-IFAC / 2010 / ISBN: 978-84-693-0715-11

Fecha: Del 8 al 10 de Septiembre de 2010

Lugar celebración: Jaen, España

Clave:

[20]

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

Título: Plataforma de pruebas en Tiempo Real para el desarrollo de

algoritmos de control en Robots

Titulo de libro: Proceedings de las XIII Jornadas de Tiempo Real

Volumen / Páginas / Editorial / Año: 91-102 / 2010 / Ed. Manuel I. Capel y J.A. Holgado. /ISBN-10: 978-84-

92757-51-0

Lugar de publicación: Granada, España

Fecha: Del 4 al 5 de Febrero de 2010

Clave: A

[21]

A. Zubizarreta, I. Cabanes, E. Portillo, D. Orive, M. Marcos

Título: Control de Par Computado Extendido para la reducción de errores en

el Robot Paralelo 3RRR

Título del libro: Actas de las XXX Jornadas de Automática,

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: Versión electrónica / 2009 / ISBN: 13-978-84-692-2387-1

Lugar de publicación: Valladolid, España

Fecha: Del 2 al 4 de Septiembre de 2009

Clave: A

[22]

Autores (p.o. de firma): V. Ruiz, I. Cabanes, A. Zubizarreta, M. Marcos, E. Portillo

Título: BUGGY: prototipo de robot móvil de servicio para asistencia a

personas con movilidad restringida

Título del libro: Actas de las XXX Jornadas de Automática,

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: Versión electrónica / 2009 / ISBN: 13-978-84-692-2387-1

Lugar de publicación: Valladolid, España

Fecha: Del 2 al 4 de Septiembre de 2009

Clave: A

[23]

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

Título: A Real Time Framework for testing Advanced Control Techniques in

Parallel Robots

Titulo de libro: Proceedings de las XII Jornadas de Tiempo Real

Volumen / Páginas / Editorial / Año: 117-123 / 2009 / IMPRIME Copy Red, S.A. /ISBN-13: 978-84-89315-55-6;

ISBN-10: 84-89315-55-8

Lugar de publicación: Madrid, España

Fecha: Del 5 al 6 de Febrero de 2009

Clave: A

[24]

Autores (p.o. de firma): A. Zubizarreta, I. Cabanes, M. Marcos, D. Orive, Ch. Pinto

Título: Distributed Control of parallel robots using passive sensor data

Titulo de libro: Proceedings de las X Jornadas de Tiempo Real

Volumen / Páginas / Editorial / Año: 2008 /

Lugar de publicación: Mallorca, España

Fecha: Del 7 al 8 de Febrero de 2008

Clave: Α

[25]

Autores (p.o. de firma): A. Zubizarreta, I. Cabanes, E. Portillo, D. Orive, M. Marcos

Modelado dinámico de robots paralelos considerando sensórica Título:

redundante

Título del libro: Actas de las XXIX Jornadas de Automática.

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: Versión electrónica / 2008 / ISBN: 978-84-691-6883-7 Lugar de publicación: Universitat Rovira i Virgili - Tarragona, España

Fecha: Del 3 al 5 de Septiembre de 2008

Clave: Α

[26]

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

Sistema de Supervisión en Tiempo Real del Proceso de Electroerosión Título:

por Hilo

Máguina-Herramienta y Tecnologías de Fabricación, Título del libro:

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: formato CD / INVEMA / 2008 / ISBN: 978-84-934065-1-6

Lugar de publicación: San Sebastian, España

Fecha: Del 15 al 17 de Octubre de 2008

Clave: Α

[27]

Autores (p.o. de firma): A. Zubizarreta, I. Cabanes, M. Marcos, D. Orive, Ch. Pinto

Título: Generador de trayectorias para robots paralelos: aplicación al

manipulador plano 5R

Actas de las XXVIII Jornadas de Automática, Título del libro:

Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: Versión electrónica / 2007 / ISBN: 978-84-690-7497-8

Lugar de publicación: Huelva, España

Fecha: Del 5 al 7 de Septiembre de 2007

Clave: Α

[28]

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

Título: Sistema de diagnóstico de la rotura del hilo en el proceso de

electroerosión: EDMONS

Máquina-Herramienta y Tecnologías de Fabricación, Título del libro: 2 / 743 - 754 / INVEMA / 2006 / ISBN: 934065-2-X Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:

Lugar de publicación: San Sebastián, España Del 18 al 20 de Octubre de 2006

Fecha:

Clave:

Premio del XVI Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de Fabricación al mejor trabajo presentado por una Escuela Técnica

[29]

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

Título: Detección de la degradación del proceso WEDM basada en redes

neuronales

Título del libro: Actas de las XXVII Jornadas de Automática

1059-1068/ Ed. Univ. de Almeria / 2006 / ISBN: 84-689-9417-0. Volumen/ Páginas/ Editorial/Año:

Lugar de publicación: Almeria, España

Fecha: Del 6 al 9 de Septiembre de 2006

Clave:

Premio en el área de Control Inteligente al mejor trabajo

[30]

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

Título: Simulador para la detección de inestabilidades en el proceso WEDM

basado en reglas heurísticas

Título del libro: Actas de las XXVI Jornadas de Automática, Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 93-100 / 2005 / ISBN: 84-689-0730-8

Lugar de publicación: Elche, España

Fecha: Del 7 al 10 de Septiembre de 2005

Clave: A

[31]

Autores (p.o. de firma): E. Estévez, I. Torre, U. Gangoiti, M. Marcos, J. Portillo, D. Orive, N. Iriondo,

I. Cabanes, I. Sarachaga, F. Artaza

Título: Modelado basado en componentes de sistemas distribuidos de

control industrial

Título del libro: Actas de las XXVI Jornadas de Automática, Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 991-1002 / 2005 / ISBN: 84-689-0730-8

Lugar de publicación: Elche, España

Fecha: Del 7 al 10 de Septiembre de 2005

Clave: A

[32]

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

Título: Análisis de la inestabilización del proceso de corte por electroerosión

por Hilo

Título del libro: Máquina-Herramienta y Tecnologías de Fabricación Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: 1 / 95 - 113 / INVEMA / 2004 / **ISBN:** 931828-8-5

Lugar de publicación: San Sebastián, España

Clave: A

[33]

Autores (p.o. de firma): E. Portillo, I. Cabanes, D. Orive, M. Marcos

Título: Sistema de adquisición y diagnóstico del proceso de corte por

electroerosión por hilo

Título del libro: Actas de las XXV Jornadas de Automática Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: formato CD / 2004 / ISBN: 84-688-7460-4

Lugar de publicación: Ciudad Real, España

Fecha: 8, 9 y 10 de Septiembre de 2004

Clave: A

[34]

Autores (p.o. de firma): N. Iriondo, F. Artaza, S. Calvo, I. Cabanes, D. Orive, M. Marcos

Título: Metodología para el diseño jerárquico de sistemas de control

industrial validado mediante modelado basado en componentes

Título del libro: Actas de las XXV Jornadas de Automática. Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: formato CD / 2004 / ISBN: 84-688-7460-4

Lugar de publicación: Ciudad Real, España

Fecha: 8,9 y 10 de Septiembre de 2004

Clave: Α

[35]

Autores (p.o. de firma): E. Estevez, U. Gangoiti, S. Calvo, M. Marcos, D. Orive, J. Portillo, N.

Iriondo, I. Cabanes, I. Sarachaga, F. Artaza, I. Calvo, F. López, J.

Barandiarán

Perfil UML para especificación y arquitectura hardware y software Título:

para sistemas de control basados en IEC1131-1

Actas de las XXIV Jornadas de Automática Título del libro: Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: formato CD / 2003 / ISBN: 84-931846-7-5

Lugar de publicación: León, España

Fecha: 10, 11 y 12 de Septiembre de 2003

Clave: Α

[36]

E. Estevez, U. Gangoiti, S. Calvo, M. Marcos, D. Orive, J. Portillo, N. Autores (p.o. de firma):

Iriondo, I. Cabanes, I. Sarachaga, F. Artaza, I. Calvo, F. López, J.

Barandiarán

Entorno de co-simulación basado en CORBA para sistemas de control Título:

industrial: Aplicación a una Línea de Tratamiento en Caliente

Título del libro: Actas de las XXIV Jornadas de Automática Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: formato CD / 2003 / ISBN: 84-931846-7-5

Lugar de publicación: León, España

Fecha: 10, 11 y 12 de Septiembre de 2003

Clave:

Premio en el área de Tiempo Real al mejor trabajo

[37]

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

Título: RtfCANopen: Una Implementación Modular y Económica aplicada en

el Control de un Móvil Autónomo

Título del libro: Actas de las XXIII Jornadas de Automática Volumen/ Páginas/ Editorial/Año: formato CD / 2002 / ISBN: 84-699-8916-2

Lugar de publicación: Tenerife, España

Fecha: 9, 10 y 11 de Septiembre de 2002

Clave: Α

[38]

Autores: I. Cabanes Axpe, J.A. Sánchez Galíndez, L.N. López de Lacalle, A.

Lamikiz

Título: Mecanizado por Electroerosión de Componentes Cerámicos de

Precisión

Congreso: XIII Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de Fabricación Publicación:

ISBN: 84-931828-0-X, Anales del XIII Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de Fabricación, Vol. 1, pp. 991 -1010, Ed. INVEMA, 2000

San Sebastián, España

Lugar celebración: Fecha: 25,26 y 27 de Octubre 2000

Clave:

Premio del XIII Congreso de Máguinas-Herramienta y Tecnologías de Fabricación al mejor

trabajo presentado por una Escuela Técnica

Autores: J.A. Sanchez, E. Lopategi, X. Maidagan, I. Cabanes, L.N. López de Lacalle

Título: Desarrollo de tecnología de corte por electroerosión por hilo de diamante policristalino

Tipo de participación: Ponencia / Co-autor

Congreso: XIII Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de Fabricación

Publicación: ISBN: 84-931828-0-X, Anales del XIII Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de

Fabricación, Vol. 1, pp. 976 -990, Ed. INVEMA, 2000

Lugar celebración: San Sebastián (España) Fecha: 25,26 y 27 de Octubre 2000

[40]

Autores: I. Cabanes, J.A Sánchez, X. de Maidagan, J.I. Llorente

Título: Mecanizado por electroerosión por hilo de dos cerámicas conductoras: B₄C y SiSiC

Tipo de participación: Ponencia

Congreso: XIII Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica
Publicación: Anales de Ingeniería Mecánica (Año 12 / Volumen 1)

Lugar celebración: Barcelona (España) Fecha: 2,3 y 4 de Diciembre 1998

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

Tesis doctorales dirigidas

[1]

Título: Diagnóstico de la degradación del proceso de WEDM: aplicación de técnicas

inteligentes.

Doctoranda: Eva Portillo Pérez

Programa: Tecnología Electrónica y Control Universidad: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Año: 9 Noviembre 2007

Calificación: Sobresaliente Cum-Laude. Premio extraordinario de Tesis Doctoral

[2]

Título: Estrategias de control avanzado para robots paralelos

Doctorando: Asier Zubizarreta Pico

Programa: Tecnología Electrónica y Control Universidad: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Año: 24 Septiembre 2010 Calificación: Sobresaliente Cum Laude

[3]

Título: Diamantagailuaren higaduraren azterketa esperimentala artezketa prozesuan

Doctorando: Xabier Cearsolo Aranberri Programa: Ingeniería Mecánica

Universidad: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Año: 3 Febrero 2017

[4]

Título: Control de Power Take-Off para aprovechamiento de energía marina

Doctorando: Juan Carlos Antolín Urbaneia

Programa: Ingeniería de Control, Automatización y Robótica

Universidad: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Año: 27 Abril 2017

[5]

Título: Estrategias de control posición-fuerza para aplicaciones de alto rendimiento de los

robots paralelos

Doctorando: Pablo Bengoa Ganado

Programa: Ingeniería de Control, Automatización y Robótica

Universidad: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Año: 23 Marzo 2018

[6]

Título: Control avanzado para robótica asistencial y sanitaria

Doctoranda: Aitziber Mancisidor Barinagarrementeria

Programa: Ingeniería de Control, Automatización y Robótica

Universidad: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Año: 3 Febrero 2018

[7]

Título: Desarrollo de sistemas robóticos basados en manipuladores paralelos y aplicados a la

asistencia sanitaria

Doctorando: Iñigo Sesar Gil

Programa: Ingeniería de Control, Automatización y Robótica

Universidad: Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Año: En curso, su defensa está prevista para junio 2019

[8]

Título: Sistema Inteligente para el Diagnóstico Funcional de la Marcha en Pacientes de Esclerosis Múltiple.

Doctorando: Asier Brull Mesanza, 45916262-M

Ingeniería de Control, Automatización y Robótica Universidad del País Vasco (UPV/EHU)

Programa: Universidad:

En curso, su defensa está prevista para junio 2021 Año:

Calificación:

Miembros del Tribunal:

Participación en comités y representaciones internacionales

Título del Comité: Comité Internacional 'RED MANTYS'

Entidad de la que depende: CECIMO (European Committee for Co-operation of the Machine-Tool Industries)

Tema: "Red Tecnológica de la Máquina-Herramienta Europea"

Fecha: Año 2000

Título del Comité: EURON, red temática europea de excelencia de robótica, y EUROP, plataforma

europea de Robótica.

Actividad: Participación en las actividades de EURON y EUROP, en el marco del euRobotics

event

Fecha: 10, 11 y 12 de Marzo de 2012

Título del Comité: HISPAROB, Plataforma Tecnológica Española de Robótica.

Actividad: Participación en los Talleres de trabajo de HispaRob de forma activa (relató la parte

relativa a la robótica industrial de la agenda estratégica de la Robótica Española,

2012)

Fecha: 3 y 4 de febrero de 2009 y 2013 (celebrado en la Universidad Carlos III, Madrid)

Revisora de revistas Internacionales indexadas en JCR

[1]

Revista: CONTROL ENGINEERING PRACTICE

ISSN: 0967-0661.

Editorial: Elsevier (Open Access).

Años: 2016.

Indicios de calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en

Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2015): 1,830

[2]

Revista: IEEE TRANSACTIONS ON CONTROL SYSTEMS TECHNOLOGY

ISSN: 1063-6536.

Editorial: Elsevier (Open Access).

Años: 2016.

Indicios de calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en

Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2015): 2,818

[3]

Revista: ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS

ISSN: 0921-889.

Editorial: Elsevier (Open Access).

Años: 2016.

Indicios de calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en

Science Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): 1,256.

[4]

Revista: INTERNATIONAL JOURNAL OF MECHANICAL SCIENCES

ISSN: 0020-7403.

Editorial: Elsevier (Open Access).

Años: 2015.

Indicios de calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science

Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): 2,034.

[5]

Revista: ROBOTICS AND COMPUTER INTEGRATED MANUFACTURING

ISSN: 0951-192X.

Editorial: Taylor & Francis Group.

Años: 2011

Indicios de calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science

Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): 2,305.

[6]

Revista: JOURNAL OF MATERIALS PROCESSING TECHNOLOGY

ISSN: 0924-0136.

Editorial: Elsevier Science SA.

Años: 2012

Indicios de calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science

Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): 2,236.

[7]

Revista: IEEE ROBOTICS AUTOMATION MAGAZINE

 ISSN:
 1070-9932.

 Editorial:
 IEEE-RAM.

 Años:
 2013 y 2014

Indicios de calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science

Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): 2,413.

[8]

Revista: INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS (Open Access)

 ISSN:
 1729-8806.

 Editorial:
 Editorial Manager.

 Años:
 2014, 2015

Indicios de calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science

Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): 0,526.

[9]

Revista: REVISTA IBEROAMERICANA DE AUTOMÁTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL

ISSN: 1697-7912.

Editorial: Ed. CEA, P. Albertos. Años: 2009, 2013, 2014 y 2016.

Indicios de calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science

Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): 0,308.

[10]

Revista: REVISTA INTERNACIONAL DE MÉTODOS NUMÉRICOS PARA CÁLCULO Y DISEÑO EN

INGENIERÍA

 ISSN:
 0213-1315.

 Editorial:
 Elsevier.

 Años:
 2011

Indicios de calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science

Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): 0,423.

[11]

Revista: INTERNATIONAL JOURNAL OF INTELLIGENT MECHATRONICS AND ROBOTICS

 ISSN:
 2156-1664.

 Editorial:
 IGI Global.

 Años:
 2011

Indicios de calidad: Publicación indexada en SCIMAGO. Base de datos de indexación SCOPUS. Índice de Impacto

(2014): 0,128.

[12]

Revista: ROBOTICA
ISSN: 0263-5747.
Editorial: Ed. Cambridge.

Años: 2011, 2013, 2014, 2015 y 2016.

Indicios de calidad: Publicación indexada en el Journal Citation Reports. Base de datos de indexación en Science

Citation Index SCI. Índice de Impacto (2014): 0,688.

Revisora de Congresos Internacionales indexados

[13]

Congreso Internacional: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems

ISSN: Daejeon, Korea. Editorial: IEEE. ISSN: 2153-0866

Año: 2016 y 2017

Indicios de calidad: Indexado en Science Citation Index SCI (Web of Science)

[14]

Congreso Internacional: 25th Mediterranean Conference on Control and Automation

ISSN: Valletta. Malta.

Año: 2017

Indicios de calidad: Indexado en Science Citation Index SCI (Web of Science)

[15]

[16]

Congreso Internacional: International Symposium of ElectroMachining ISEM

ISSN: 9781632666482.

Editorial: Shanghai Jiao Tong University Press.

Año: 2010

Indicios de calidad: Indexado en Science Citation Index SCI (Web of Science)

[17]

Congreso Internacional: International World Congress IFAC

 ISSN:
 1474-6670

 ISBN:
 9781632666482.

 Editorial:
 IFAC papers on line

Año: 2011

Indicios de calidad: Indexado en SCOPUS (Elsevier)

[18]

Congreso Internacional: International World Congress IFAC

ISBN: 978-3-902823-62-5 Editorial: IFAC papers on line

Año: 2014

Indicios de calidad: Indexado en SCOPUS (Elsevier)

[19]

Congreso Internacional: International Conference on Intelligent Robotics and Applications

ISBN: 978-3-642-33509-9

Editorial: Springer Año: 2012

Indicios de calidad: Indexado en Science Citation Index SCI (Web of Science)

Experiencia en organización de actividades de I+D+i

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

[1]

Título: XX Jornadas de Tiempo Real

Tipo de actividad: Comité Organizador Ambito: Nacional

Fecha: 24-25 de Enero de 2018

[2]

Título: XXXV Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica

Tipo de actividad: Comité Organizador Ambito: Nacional

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

[3]

Título: XXXVI Jornadas de Automática

Tipo de actividad: Comité Organizador Ambito: Nacional

Fecha: 2, 3 y 4 de Septiembre de 2015

[4]

Título: 15th International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation

Tipo de actividad: Comité Organizador Ambito: Internacional

Fecha: 13-16 de Septiembre de 2010

[5]

Título: V Simposio CEA de Control Inteligente

Tipo de actividad: Comité Organizador Ambito: Nacional

Fecha: 10-12 de Junio de 2009

[6]

Título: VIII Jornadas de Tiempo Real

Tipo de actividad: Comité Organizador Ambito: Nacional

Fecha: 3-4 de Febrero de 2005

Premios recibidos en actividades investigadoras

[1]

Tipo de Premio: Premio extraordinario de Tesis Doctoral
Organizado por: Universidad del País Vasco UPV/EHU

Titulo del trabajo: Optimización del Proceso de Mecanizado por Electroerosión de los Materiales Cerámicos B₄C y

SiSiC

Lugar y Fecha: Leioa (Vizcaya), Junio 2003

[2]

Tipo de Premio: Mejor trabajo presentado por una Escuela Técnica en el XIII Congreso de Máquinas-

Herramienta y Tecnologías de Fabricación

Organizado por: INVEMA Fundación de Investigación de la Máquina-Herramienta y AFM Asociación Española de

Fabricantes de Máquinas-Herramienta

Titulo del trabajo: Mecanizado por Electroerosión de Componentes Cerámicos de Precisión

Autores: I. Cabanes, J.A.Sánchez, L.N. López de Lacalle, A. Lamikiz

Lugar y Fecha: 25, 26 y 27 de Octubre de 2000, en San Sebastián

[3]

Tipo de Premio: Premio al mejor trabajo presentado en las XXIV Jornadas de Automática en el Grupo

Temático de Tiempo Real

Organizado por: CEA-IFAC, Comité Español de Automática

Titulo del trabajo: Entorno de co-simulación basado en CORBA para sistemas de control industrial: Aplicación a

una línea de tratamiento en caliente

Autores: E. Estevez, U. Gangoiti, M. Marcos, I. Cabanes, I. Sarachaga, F. Artaza, I. Calvo, Lugar y Fecha:

León, 5 Septiembre 2003

[4]

Tipo de Premio: Mejor trabajo presentado en las XXVII Jornadas de Automática en el Grupo Temático de

Control Inteligente

Organizado por: CEA-IFAC, Comité Español de Automática

Título del trabajo: Detección de la degradación del proceso WEDM basada en redes neuronales

Autores: E. Portillo, I. Cabanes, M. Marcos, A. Zubizarreta

Lugar y fecha: Almería, 8 Septiembre 2006

[5]

Tipo de Premio: Mejor trabajo presentado en el XVI Congreso de Máquinas-Herramienta y Tecnologías de

Fabricación

Organizado por: INVEMA Fundación de Investigación de la Máquina-Herramienta y AFM Asociación Española de

Fabricantes de Máquinas-Herramienta

Título del trabajo: Sistema de diagnóstico de la rotura del hilo en el proceso de electroerosión: EDMONS

Autores: E. Portillo, I. Cabanes, M. Marcos, J.A. Sánchez

Lugar y fecha: San Sebastian, 20 Octubre de 2006

[6]

Tipo de Premio: Mejor al mejor trabajo presentado en las XXXI Jornadas de Automática en el Grupo

Temático de Sistemas de Tiempo Real.

Organizado por: CEA-IFAC, Comité Español de Automática

Título del trabajo: Entorno de validación y control en TR para robots paralelos. Aplicación al 5R.

Autores: A. Zubizarreta, E. Portillo, M. Marcos, I. Cabanes

Lugar y fecha: Jaén, 10 Septiembre 2010

[7]

Tipo de Premio: Mejor al mejor trabajo presentado en las XXXVI Jornadas de Automática en el Grupo

Temático de Robótica.

Organizado por: CEA-IFAC, Comité Español de Automática

Título del trabajo: Control de fuerza con compensación no lineal y estimación de fuerza del robot háptico UHP.

Autores: A. Mancisidor, A. Zubizarreta, I. Cabanes, P. Bengoa.

Lugar y fecha: Bilbao, 4 Septiembre 2015

[8]

Tipo de Premio: Premio al mejor trabajo presentado en el Congreso Internacional ICCAR 2017: IEEE

International Conference on Control, Automation and Robotics.

Organizado por: IEEE

Título del trabajo: An autonomous transport vehicle for the transportation in an active manufacturing facility with

focus on the docking maneuver task.

Autores: J. Martin, T. Fink, S. May and I. Cabanes.

Lugar y fecha: Nagoya (Japón), 22-24 Abril 2017

[9]

Tipo de Premio: Premio de excelencia por los resultados recibidos en el programa de evaluación de la

actividad docente del profesorado DOCENTIAZ.

Organizado por: UPV/EHU

Título del trabajo: Guía docente de: Control y Programación de robots.

Autores: I. Cabanes
Calificación obtenida: 95.7 (Excelente)

Lugar y fecha: Donostia-San Sebastián, 20 de Junio 2012

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

Título:	Evaluadora de la ANEP (Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva) para la convocatoria del Programa Estatal Proyectos Retos-Colaboración 2016.
Tipo de actividad:	Participación en la comisión de evaluación de los Proyectos de Transferencia Tecnológica del Programa Estatal de Investigación, Desarrollo e Innovación Orientada a los Retos de la Sociedad, en el área Diseño y Producción Industrial.
Fecha:	Abril 2016
Título:	Evaluadora de la ANEP (Agencia Nacional de Evaluación y Prospectiva) para la convocatoria del Ministerio Industria, Energía y Turismo. Proyectos Impulso
Tipo de actividad:	Tecnológico 2015 Participación en la comisión de evaluación de proyectos Impulso Tecnológico de la convocatoria del Ministerio Industria, Energía y Turismo 2015 en el área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática.
Fecha:	Julio 2015
Título: Tipo de actividad:	Evaluadora de la ANEP en el Programa de Formación Postdoctoral Ramón y Cajal 2014 Participación en la comisión de evaluación del Programa de Formación Postdoctoral Ramón y Cajal 2014 dentro de la Comisión de selección del área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática.
Fecha:	Mayo 2015
Título:	Evaluadora de la ANEP en el Programa de Formación Postdoctoral Juan de la Cierva 2014
Tipo de actividad:	Participación en la comisión de evaluación del Programa de Formación Postdoctoral Juan de la Cierva 2014 dentro de la Comisión de selección del área de Ingeniería Eléctrica, Electrónica y Automática.
Fecha:	Mayo 2015
Título:	Evaluadora de la ANEP en los Programas de Proyectos de Investigación Fundamental 2010, 2012 y 2014, Proyectos de Investigación Fundamental del Plan Estatal EXCELENCIA I+D (2014 y 2015), y del Plan estatal RETOS (2014 y 2015) del Ministerio de
Tipo de actividad:	Economía y Competitividad Participación en la evaluación de proyectos de investigación fundamental dentro de la
Fecha:	Comisión de selección del área temática Diseño y Producción Marzo 2010, 2012 y 2014
Título:	Evaluadora de Proyectos de Investigación Fundamental en el marco del Plan Estatal de Investigación Científica y Técnica y de Innovación 2013-2016 (del área temática Diseño y
Tipo de actividad:	Producción) Participación en la evaluación de proyectos de investigación fundamental dentro de la
Fecha:	Comisión de selección del área temática Diseño y Producción Marzo 2014
Título:	Evaluadora de Proyectos de Investigación Fundamental en el marco del VI Programa Nacional de Investigación Científica, Desarrollo e Innovación Tecnológica (del área temática Diseño y Producción) 2008/2011
Tipo de actividad:	temática Diseño y Producción) 2008/2011 Participación en la evaluación de proyectos de investigación fundamental dentro de la Comisión de selección del área temática Diseño y Producción
Fecha:	Marzo 2010

Otros méritos o aclaraciones que se desee hacer constar

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

Curriculum Vitae

Nombre: Miguel Hernando Gutiérrez

Nacionalidad: Española

Formación: Ingeniero Industrial, Especialidad Electricidad, Intensificación en Auto-

mática y Electrónica (Universidad Politécnica de Madrid, 1996).

Proyecto fin de carrera: "Control de Colisiones en Teleoperación mediante la re-

flexión de Fuerzas Virtuales". Calificación: Matrícula de Honor.

Suficiencia investigadora en el programa de Robótica y Visión Artificial

por la Universidad Politécnica de Madrid. Octubre 2000.

Doctor ingeniero Industrial, Universidad Politécnica de Madrid. Enero 2003. Tesis Doctoral: "Arquitectura de control, simulación y planificación para tele programación de robots". Calificación: Sobresaliente cum laude por unanimidad. Premio del Instituto Artigas a la mejor tesis docto-

ral.

Idiomas: **Español**: lengua materna

Inglés: B2+ Fracés: Iniciado.

<u>I.ACTIVIDAD PROFESIONAL:</u> Hasta Mayo de 2012 he estado realizando mi trabajo ligado exclusivamente a la Universidad. En Mayo de 2012 como continuación del trabajo de desarrollo realizado anteriormente en proyectos, cofundé la empresa Biicode Innovations, en donde trabajé como director de ingeniería hasta junio de 2015 sin dejar la universidad.

Categoría profesional:

2012- Profesor Titular de Universidad.

Organismo: Universidad Politécnica de Madrid

Escuela: Escuela Técnica Superior de Ingeniería y Diseño Industrial

Departamento: Departamento de Automática, Electrónica e Informática Industrial

Dedicación: Tiempo completo

Sexenios: 2

2012-2015 Director de Ingeniería

Organismo: Biicode Innovations S.L.

Dedicación: parcial

Fecha de comienzo: 05-2012 Final: 06-2015

Area: Ingeniería del Software

2003-2012 Profesor Titular Interino de Universidad.

Organismo: Universidad Politécnica de Madrid

Escuela: Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial

Departamento: Departamento de Automática, Electrónica e Informática Industrial

Dedicación: Tiempo completo

Fecha de comienzo: 03-2003 **Final**: 7-2012 Area: Ingeniería de Sistemas y Automática

2001-03 Profesor Asociado de Escuela Universitaria.

Organismo: Universidad Politécnica de Madrid

Escuela: Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial

Departamento: Departamento de Automática, Electrónica e Informática Industrial

Dedicación: Tiempo completo

Fecha de comienzo: 22-01-2001 Final: 03-2003

Area: Ingeniería de Sistemas y Automática

Cargos académicos unipersonales:

25 de Mayo 2009 –Mayo 2013 industrial (EUITI-UPM)	Director de Departamento. Dpto. Electrónica Automática e Informática
Octubre 2006- Diciembre 2008 dustrial-UPM).	Secretario de Escuela. (Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica In-

Cursos impartidos en la Escuela Tecnica Superior de Ingenieria y Diseño Industrial Antiguamente Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial (UPM)

Clases de Teoría

lases de l'euria	
Cursos	Asignatura
17-	Practical IOT with Raspberry Pi (Inglés)
12-	(Master) Computadores y Programacion
11-	(Master) Robótica
11-	Inf. Industrial y Comunicaciones
11-	Regulacion Automática
11-	Robotica
10-11	(Master) Instrumentación y Control
04-11	Control de Procesos
04-09	Robótica,
03-10	Regulación Automática I
03-07	Regulacion Automática II.
03-11	Informática Industrial,
00-04	Servosistemas.
02-03	Fundamentos de Informática.

Laboratorios

Cursos	Asignatura
03-	Informática Industrial.
04-11	Control de Procesos
04-	Robótica
00-04	Servosistemas.
00-03	Cálculo Automático.
03-04	Fundamentos de Informática

Cursos en la Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales (UPM)

03-06 En el Programa de Doctorado "Automática y Robótica" con mención de calidad de la ANECA, imparto la asignatura de "robots inteligentes" junto con otros profesores.

06- 16 En el "Máster en Automática y Robótica" de la ETSII-UPM imparto la asignatura de "Pla-

nificación de tareas y movimientos de robots".

06-11 En el "Master en Automática y Robótica" de la ETSII-UPM, imparto la asignatura de "Micro y Nano Robótica"

17- En el Master Universitario de Automática y Robótica" de la ETSIDI-UPM, imparto parte de la asignatura de "Guiado y Navegación de Robots"

Ayudante de prácticas (DISAM/ETSII)

Curso 96-97 COMPUTADORES I.

Curso 97-98 COMPUTADORES I y REG. AUTOMATICA III

Curso 98-99 REG AUTOMÁTICA III Curso 99-00 REG AUTOMÁTICA III

Temas:

Gestión de Sistemas UNIX. Programación de Robots, ARLA y VALII; Comunicación de procesos sobre Windows; Tiempo Real sobre DOS; Toolbox for Robot Simulation; Programación C/C++; Introducción a LINUX.

<u>VARIOS: Desarrollo</u> del simulador del PUMA 560 para las prácticas de programación de VALII, Tutor de más de 50 proyectos final de Carrera, TFMs y TFGs.

II. ACTIVIDAD INVESTIGADORA

Proyectos en convocatorias públicas (en orden cronológico inverso por finalización)

• ROBOMINNERS (Resilient Bio-inspired Modular Robotic Miners)

Entidad financiadora: Unión Europea, programme Horizon 2020 "New solutions for the sustainable production of raw materials". **Project grant agreement n°820971**.

Entidades participantes:, Tampere University of Technology (Finland), Montanuniversitat Leoben (Austria), Institut Royal des Sciences Naturelles (Belgium), Associacao Portuguesa dos Industriais de Marmores e Ramos Afins (Portugal), La Palma Research Centre SL(Spain), University of Miskolc (Hungary), Federation Europeenne des Geologues (Belgium), Geoloski Zavod Slovenije (Slovenia), Resources Computing International Ltd (United Kingdom), Geo-Montan Geologus Ltd, (Hungary), Tallinn University of Technology (Estonia), Polska Academia Nauk Instytut Gospodarki Surowcami Mineralnymi i Energia (Poland), K-UTEC AG (Germany)

Duración, desde: 01/06/19 hasta: 31/05/23

Cuantía de la subvención: 7.475.900 € (UPM 711.875€)

• ROMERIN (RObot Modular EscaladoR para inspección de INfraestructuras)

Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad (CYCIT-RETOS) ref: DPI2017-85738-R.

Entidades participantes: UPM

Duración, desde 01/01/18 hasta 31/12/20 Cuantía de la subvención: 96.800 € Investigador Responsable: Miguel Hernando

ROBOHEALTH (ENTORNOS INTELIGENTES PARA PACIENTE CONVIVIENDO CON ROBOTS).

Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad (CYCIT), Project OTT - C14007001.

Entidades participantes:, UPM, UCIIIM Duración, desde: 01/01/14 hasta: 31/11/16 Cuantía de la subvención 81.070 €

Investigador responsable: Ernesto Gambao Galán

• <u>HEPHESTOS(Hard Material Small-Batch Industrial Machining Robot).</u>

Entidad financiadora: Unión Europea, 7º Programa Marco. Project FP7-2012-NMP-ICT-FoF 314739.

Entidades participantes:, FhG-IPK-Berlin, COMAU S.p.A., MAG (Finland), Univ. Agder, Norway; VTT,

Finland; MEM, Germany; EasyRob, Germany; G-Robots, Hungary

Duración, desde: 01/09/12 hasta: 31/11/15

Cuantía de la subvención: 2.402.488 € UPM(224.050 €)

RoboCity2030-III-CM ("Robótica aplicada a la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos, fase III"). Proyecto de la Comunidad de Madrid. Entidad financiadora: CAM, Referencia: S2013/MIT-2748 Entidades participantes: UPM, UCIII, UNED, CSIC, Universidad de Alcalá, URIC

Duración, desde: Diciembre 2013 hasta: Diciembre 2017.

Investigador responsable: Rafael Aracil Santonja

• RoboCity2030-II (Robots de servicios para la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos en áreas metropolitanas II)

Entidad financiadora: CAM, Referencia: S2009/DPI-1559 Entidades participantes: UPM, UCIII, UNED, CSIC, Universidad de Alcalá, URJC

Duración, desde: Diciembre 2009 hasta: Diciembre 2013. Cuantía de la subvención: 885.449 € Investigador responsable: Rafael Aracil Santonja

- PISA(Flexible Assembly Systems Through Workplace-Sharing and Time sharing Human-Machine Cooperation). Referencia: SIXTH FRAMEWORK PROGRAMME Integrated Project 026697-2. Participan: Volkswagen, FhG-IPA-Sttutgart, FhG-IPK-Berlin, COMAU S.p.A., EADS-CRC Toulouse, SENUR Elektrik Mot., all-time-zones engineering GmbH, BGS, EICAS Automazione S.p.A., Pi4_robotics GmbH, ProFactor Produktionsforschungs GmbH, Schmidt-Handling Gesellschaft für Handhabungstechnik mbH, Visual Components Oy, Fatronik, Technische Universität Berlin, Tampere University of Technology, UPM, Technical Research, Centre of Finland. Duración: Sept 2006 − Sept 2010. Presupuesto total: 6.995.366€ UPM: 536.814 €. Puesto: Investigador. Definición y diseño de Interfaces avanzadas para los robots de ensamblado inteligente y robots colaborativos (KOBOTS).
- RoboCity2030 (Robots de servicios para la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos en <u>áreas metropolitanas</u>). Participan: UPM, UCIII, UNED, CSIC, Universidad de Alcalá, URJC. Comunidad Autónoma de Madrid. Referencia: S-0505/DPI/0176. Duración: 01/01/2006 al 31/12/2009. Presupuesto total: 898.507 €.
- <u>UPM Moon Hound</u>. Entidad Contratante: European Space Agency. Duracion: 4 Meses, Julio 2008-Octubre 2008). Presupuesto: 35.409€. UPM-ETSII,EUITI. Gestión del contrato OTT. **Puesto:** Supervisor.
- <u>MICROMULT (Sistemas Micro-robóticos Multiconfigurables)</u>. **Entidad**: Ministerio de Educación y Ciencia. **Referencia**: MEC DPI2005-08932-C02-01. **Participantes**: Universidad Politécnica de Madrid, INASMET . **Duración** desde 2005 hasta Diciembre 2008 (36 Meses). **Presupuesto**: 144.704€. **Puesto**: Investigador responsable de los módulos robóticos de pequeñas dimensiones.
- <u>SPOT (Automatic Surface Pollution Detection</u>) CRAFT EVK3-CT-2002-30003. Participan: UPM, CITY UL, Menasa, Alphalas, Partech, Oceanor,BCB. Desde 2003 hasta 2005. 650.922 € **Puesto**: Investigador. Desarrollo de la plataforma, el control y el servidor de datos. **Actividad tecnológica:** Dirección del desarrollo del sistema de control. Selección de componentes. Diseño de la plataforma flotante. Diseño del servidor Web para la gestión y visualización de datos. **Tecnologías que utilicé**: Autodesk Inventor, PHP, MySQL,C/C++.
- MICROTUB: Microrobot Autónomo para Exploración de Tuberías y Conductos. CICYT, TIC2001-3838-C03-03. Participan: Universidad Politécnica de Madrid, INASMET. Desde Diciembre 2001 hasta Diciembre 2004. 43.032 €

Puesto: Responsable técnico.

Actividad tecnológica: Diseño del concepto del robot. Selección de materiales, y componentes. Dirección del diseño del sistema.

Tecnologías que utilicé: Autocad Inventor 6, Orcad, , MPLab Programación PIC 12F509A ensamblador, (SMA) Shape Memory Alloys.

<u>CAFE (Semi-Automated Cost-Effective facade Cleaning System).</u> G1ST-CT-2002-50238. Participan: U.P.M. FhG, ITA, Grupo Ebroalza, Eclicar, Dornier Technologies, Mantech Fassadenfarsysteme, Cleaning Northwest, Tamegar. Desde 2002 hasta 2004. 782.896 €

Puesto: Investigador. Desarrollo del sistema de control.

Actividad tecnológica: Dirección del desarrollo del sistema de control. Selección de componentes. Desarrollo del simulador SW y HW para probar el sistema de control.

Tecnologías que utilicé: Visual C++, C, ,OpenGL, Matlab 6.5, StateFlow, Simulink, Sockets, TWINCAT (sigue la normativa IEC 61131-3) WiFi, Monitorización desde PDA con Windows CE.

 Análisis de Imágenes Biomédicas. Proyectos precompetitivos U.P.M. 2002 Participan: Hospital Ramón y Cajal. Desde 2001-2003

Puesto: Investigador. Algoritmos de reconstrucción 3D para imágenes de microscopía confocal. **Actividad tecnológica:** Reconstrucción tridimensional de una Neurona a partir de la información obtenida por algoritmos de visión artificial sobre una secuencia de imágenes de microscopía confocal.

Tecnologías que utilicé: Visual C++, Matlab 6.5, OpenGL.

• *HEROIC* (HydroErosion for Repair of Insitu Concrete).

Comunidad Europea (CRAFT – BRITE EURAM). Participan: UPM, City University of London, Menasa, Mackcon, ISW, Unifix. Desde 1999 hasta 2001. 398.700 €

Puesto: Investigador.

Actividad tecnológica: Diseño completo del Robot (Mecánica, soluciones constructivas, motores, sensores, electrónica de potencia y software de control y de interfaz.

Tecnologías que utilicé: Autocad, C, Visual C++, ORCAD.

• ROBTET (RObot para Trabajos En Tensión).

OCIDE (Proyecto PIE-132.198 (1994-97), Iberdrola y Cobra (1998-00). Participan: UPM, Iberdrola, Cobra S.A. Desde 1996 hasta 2000.

Puesto: Investigador. Desarrollo de parte del software de control.

Actividad tecnológica: Desarrollo del simulador cinemática y de un sistema de protección basado en la generación de barreras virtuales. Optimización en velocidad del software. Desarrollo de la Interfaz sobre SGI.

Tecnologías que utilicé: C/C++, Motif, Visual C++, OpenGL, Programación del MC Hitachi SH7020, RPC's, UNIX e IRIX.

Tesis Dirigidas

• Titulo: Design and Control of Intelligent Heterogeneous Multi-configurable Chained Microrobotic

Modular Systems

Autor: Alberto Brunete González Presentación: ETSII, 13-VII-2010

Calificación: Sobresaliente por Unanimidad

Programa: Robótica y Automática (de la ETSII). DOCTORADO EUROPEO

Tutores: Ernesto Gambao Galán y Miguel Hernando Gutiérrez

Proyectos en contratos de I+D

TECSIDEL. Informe Técnico de Software SMSP. Realizado al amparo del Laboratorio Concertado de Automática de la UPM.

Actividad tecnológica: Análisis de SW para certificar la funcionalidad prevista. Incluye Java J2EE (1.6) MySQL, Spring MVC, Hybernate.

Fecha: Noviembre de 2011 (trabajo puntual de 3 semanas)

 AIM (Automatización de la Inoculación de Micro-organismos). Participan: SmithKline Beecham, S.A., la Fundación Universidad-Empresa, UPM-DISAM. Desde 1998 hasta 1999. 44.115 €

Puesto: Investigador. Diseño del sistema completo.

Actividad tecnológica: Desarrollo de la herramienta, programación del robot.

Tecnologías que estoy utilizando: Val-II, AutoCAD.

Proyectos de Innovación Educativa

SCALABLE DEVELOPMENT TOOLS.
 Entidad Financiadora: BIICODE S.L.

Duración: 2013-2016 Presupuesto: **18.000€ Puesto:** Director

• Plataforma de formación y apoyo basada en técnicas de IT. Estudio y valoración de dichas tácnicas en elaprendizaje en estudios universitarios.

Entidad Financiadora: UPM

Duración: 2007-2008

Presupuesto:

Laboratorio Permanente: Potenciación del uso de los recursos de los Laboratorios mediante técnicas de IT.

Entidad Financiadora: UPM

Duración: 2006-2007

Presupuesto:

III. BECAS Y PREMIOS

- Becario del programa de FORMACIÓN DE PROFESORADO UNIVERSITARIO del MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGÍA adscrito a la UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE MADRID. (Convocatoria 1997. B.O.E. 18.11.97)
- Ganador del concurso de creatividad para las Escuelas Industriales de España en 1996, dotado con 250.000 ptas., por el desarrollo del Motor de Explosión Rotativo aplicado a aeromodelismo. Concedido por el Instituto Artigas.
- Ganador del Premio a la mejor Tesis Doctoral en el area de electrotécnica, automática, electrónica e informática en el 2003. Premio de ámbito nacional concedido por el Instituto Artigas.
- Premio a las 10 mejores ideas empresariales, ActuaUPM, en su VIII Competición. Abril de 2011.
 Dotado en esta primera fase en 1000€ da acceso a las siguientes fases del concurso cuya finalidad

- es la de crear una empresa en torno a una idea innovadora. En este caso es la propuesta HyperCode que incide en el proceso de generación de código. Se presentaron más de 400 ideas siendo solo 10 las premiadas.
- XII Premio ABC Solidario en la modalidad de Investigación Solidaria, dotado con 10.000 euros, por el proyecto «Sistema de detección de caídas para personas mayores». ABC, Madrid Junio 2016. Autores: Koldo de Miguel, Alberto Brunete y Miguel Hernando.
- Premio al mérito docente 2017. Titulación Ingeniería Electrónica y Automática Industrial. Otorgado por Delegación de Alumnos del Centro (Noviembre 2017)

IV. PUBLICACIONES

Publicaciones docentes

- Diseño y Programación Orientados a Objetos: Una Visión Aplicada. Hernando M. Rodriguez Losada D. Fundación General de la Universidad Politécnica de Madrid. ISBN: 978-84-96737-51-8.
 Pags: 198. Madrid Enero de 2009.
- Apuntes de Regulación Automática II. Hernando M. Platero C. . Servicio de Publicaciones. E.U.I.T.Industriales. U.P.M. Enero de 2004. Madrid. Pags. 297.
- Prácticas del laboratorio de Fundamentos de Informática. M.Hernando y M.Ferre. Servicio de Publicaciones . E.U.I.T.Industriales. U.P.M. Septiembre 2003. Madrid. Pags. 90.
- Apuntes de Servosistemas. Platero C. y Hernando M. Servicio de Publicaciones. E.U.I.T.Industriales. U.P.M. Febrero de 2002. Madrid. Pags. 271.
- Prácticas de Cálculo Automático. M. Ferre, C.Platero, M. Hernando, C. Fernández. Servicio de Publicaciones. E.U.I.T.Industriales. U.P.M. Septiembre 2001. Madrid. Pags. 120.
- Prácticas de Fundamentos de Informática. Hernando, M y Ferre, M. Servicio de Publicaciones.
 E.U.I.T. Industriales. U.P.M. Septiembre 2002. Madrid. Pags. 98.
- Apuntes de Programación Orientada a Objetos. M. Hernando. Son apuntes electrónicos y están públicamente disponibles en www.elai.upm.es. 7 capítulos. Julio de 2004. Pags. 127.

Publicaciones en revistas con índice de impacto

- Background-Subtraction Algorithm Optimization for Home Camera-Based Night-Vision Fall Detectors. M. Alonso, A. Brunete, M. Hernando, E. Gambao. IEEE Access. Vol 7. Issue: 1. Pages: 152399-152411. ISSN: 2169-3536. Doi: 10.1109/ACCESS.2019.2948321. JCR 2018: 4.098. Ranking 2017: Q1 (19/87 en TELECOMMUNICATIONS, 24/148 en COMPUTER SCIENCE INFORMATION SYSTEMS, 48/260 en ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC). 18 October 2019
- Home Camera-Based Fall Detection System for the Elderly. K. de Miguel, A. Brunete, M. Hernando, E. Gambao. Sensors. Sensors 2017, 17, 2864; doi:10.3390/s17122864. Diciembre 2017. pp 21. JCR 2016: 2.677 (2016). Ranking: Q1(10/58 en Instruments & Instrumentation) ISSN: 1424-8220
- Hard material small-batch industrial machining robot. A.Brunete, E. Gambao, J. Koskinen, T. Heikkilä, K. Kaldestad, I. Tyapin, G. Hovland, D. Surdilovic, M. Hernando, A. Bottero, S. Anton. Robotics and Computer-Integrated Manufacturing. Vol 54. December 2018.Pp 185-199. DOI: https://doi.org/10.1016/j.rcim.2017.11.004. JCR 2016: 2.95. Computer Science Q1 (24/105) Engineering, Manuf: Q1 (11/44) Robotics Q2 (8/26). ISSN: 0736-5845
- Current trends in reconfigurable modular robots design. A.Brunete, A. Ranganath, S. Segovia, J.Perez de Frutos, M. Hernando, E. Gambao. International Journal of Advanced Robotic Systems 14(3):1-21 · June 2017. DOI: 10.1177/1729881417710457. JCR: 0.987. Ranking: Q3: 18/26 (Robotics)

- User-friendly task level programming based on an online walk-through teaching approach
 A. Brunete , C. Mateo , E.Gambao , M.Hernando , J. Koskinen , J. M Ahola , T. Seppälä , T. Heikkila Industrial Robot: An International Journal . Marzo 2016. 43:2 , 153-163. ISSN: 0143-991X http://dx.doi.org/10.1108/IR-05-2015-0103 JCR: 0.635.
- A Simulation Environment for Bio-inspired Heterogeneous Chained Modular Robots. A. Brunete, M.Hernando, E. Gambao. Int J Adv Robot Syst, 2014, 11:17. doi: 10.5772/57324. OnLine 12-2-2014. IF (ISI): 0.821. (20/23) Q4. H Index:19. Print ISSN 1729-8806. DOI: 10.5772/57324
- *GPU-Mapping: Robotic Map Building with Graphical Multiprocessors.* Rodriguez-losada, Pablo San Segundo, Miguel Hernando, Paloma de la Puente, Alberto Valero. IEEE Robotics and Automation Magazine. Vol 20. Issue:2. Pp: 40-51. ISSN: 1070-9932 JCR: 2.090 (Q1/Robotics: 1 de 11,Q1 Automation and Control Systems: 11 de 59). Aceptado el 19-3-2011. Publicado Junio 2013. DOI: 10.1109/MRA.2012.2220503
- Arquitectura de integración basada en Servicios Web para sistemas heterogéneos y distribuidos: aplicación a robots móviles interactivos. Valero-Gómez, A; de la Puente, P; Rodriguez-Losada, D; Hernando, M; Segundo, Pablo San; Elsevier. Revista Iberoamericana de Automática e Informática industrial. ISSN:1697-7912. Enero de 2013;10:85-95. JCR(2011)=0,231. http://dx.doi.org/10.1016/j.riai.2012.11.008.
- Offline GA-Based Optimization for Heterogeneous Modular Multiconfigurable Chained Microrobots. A. Brunete, M. Hernando, E. Gambao. IEEE/ASME Transactions on Mechatronics. ISSN: 1083-4435. Vol 18, No 2. pp.: 578-585. Publicado: April 2013. DOI:10.1109/TMECH.2012.2220560. JCR(2011)=2.865. Ranking (Automation & Control Systems Q1(4/58) Engineering, Manufacturing Q1(1/37), Engineering Mechanical Q1(5/122), Engineering, Electrical & Electronics Q1 (22/245).
- A behaviour-based control architecture for heterogeneous modular, multi-configurable, chained micro-robots.
 A. Brunete, M. Hernando, E. Gambao, J.E. Torres. Robotics and Autonomous Systems (2012), Elsevier, ISSN: 0921-8890.JCR(2011)=1.056. Ranking (Automation & Control Systems Q2(26/58). doi: 10.1016/j.robot.2012.09.019. Aceptado: 13 de Septiembre 2012. Online: Octubre 2012.
- An improved bit parallel exact maximum clique algorithm. Pablo San Segundo, Fernando Matía, Diego Rodríguez Losada, Miguel Hernando. Optimization Letters. ISSN 1862-4472. Springer-Verlag. Aceptado el 13 de Diciembre de 2011. Publicado On-Line el 31 de Diciembre de 2011. 2013 Vol 7. pp: 467-479. DOI: 10.1007/s11590-011-0431-y. JCR(2012)= 1.654.
- Impact of Two Adjustable Autonomy Models on the Scalability of Single-Human-Multiple-Robot Teams for Exploration Missions. Alberto Valero, Paloma de la Puente, Miguel Hernando. SAGE publications Inc. ISSN: 0018-7208. JCR Impact Factor: 1.373. 5-year Impact Factor: 1.696. Aceptado 21.VII.2011. (Q2/Ergonomics: 5 de 14).
- Heterogenous Multi-Configurable Chained Micro-robot for Exploration of Small Cavities. Alberto Brunete, Miguel Hernando, Jose E Torres, Ernesto Gambao. Automation in Construction. ELSEVIER. ISSN: 0926-5805. JCR Impact Factor: 1,372. 5-Year Impact Factor: 1.510. Enero de 2012; Vol 21. Pp: 184-198. (Q1/Construction & Building Technology 8/49; Q1/Civil Engineering 20/106). DOI:10.1016/j.autcon.2011.06.003
- Ten Years of Cybertech: The Educational Benefits of Bullfighting Robotics. M, Hernando, R. Galán, I. Navarro, D. Rodríguez Losada. IEEE Transactions On Education. Noviembre 2011. ISSN: 0018-9359. Vol.: 54, Num: 4. Pp.: 569-575. JCR 0.822 (Q2, categoría Education 13/27; Q3 Engenieering, Electrical & Electronic 138/246). DOI: 10.1109/TE.2010.2095014
- Operator Performance in Exploration Robotics. A Comparison Between Stationary and Mobile Operators. Alberto Valero, Gabriele Randelli, Fabiano Botta, Diego Rodríguez-Losada, Miguel

- Hernando. Journal of Intelligent and Robotic Systems. Springer. Aceptado Didiembre 2010. JCR: 0.858. ISSN: 0921-0296. DOI: 10.1007/s10846-011-9539-7
- Telerobotic system for live-power line maintenance: ROBTET. Aracil, R., Ferre, M., Hernando, M., Pinto E., Sebastián, J.M._Control Engineering Practice 10. pp 1271-1281. Agosto 2002. Elsevier Science LTd. JCR 2002: 0.452. ISSN: 0967-0661. No hay rankings en 2002. La primera vez que hay Ranking es en 2009, siendo un Q1 (AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS 12/59 y en ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC 46/245). En CiteScore aparece desde 2011: 2.96. Q1.

Publicaciones en revistas internacionales con indicios de calidad

- ROMERIN: A Modular Climber Robot for Infrastructure Inspection. M. Hernando, A. Brunete, E. Gambao, IFAC-PapersOnLine, Volume 52, Issue 15, 2019. Pp: 424-429. ISSN 2405-8963. https://doi.org/10.1016/j.ifacol.2019.11.712. Citescore 0.99 Control and System Eng (Q3: 142/233). H-Index 52. Septiembre 2019
- A new generation of collaborative robots for material handling. E. Gambao, M. Hernando, D. Surdilovic. Gerontechnology Vol 11, Num 2. Pp.: 368. Doi: 10.4017/gt.2012.11.02.362.00. Year 2012. ISSSN: 1569-111X. Citescore 0.61. Gerontology Q3: 22/39.
- A proposal for a multi-drive heterogeneous modular pipe-inspection micro-robot. Brunete A. Torres J.E. Hernando M. Gambao E. Vol.5,No.2. pp 111-126 International Journal of Information Acquisition. June 2008.

Otras revistas

- Entrevista Miguel Hernando Gutiérrez. Profesor UPM e investigador en Robótica. Tecnica Industrial. Marzo 2019. Nº 322. ISSN: 0040-1838. ISSN electrónico: 2172-6957. Dep. Legal: M. 167-1958.
- ¿Inteligencia Artificial o Intuición de las Máquinas?. Hernando, M. Revista *Capital*. N°203. Octubre 2017. Pp 68-69. Depósito Legal: M-23250-2012
- Cybertech. Un reto tecnológico. Barrientos, A., Mora A., Lafoz I., Rodríguez-Losada D. y Hernando M. Industria XXI. 2002 nº2. Diciembre 2001. ETSII. UPM. Madrid.
- Cybertech. Un reto tecnológico para los estudiantes de ingeniería industria.l Mora A., Lafoz I., Rodríguez-Losada D. y Hernando M. Indumática. Nº12. Marzo 2001. ETSII.UPM. Madrid.

Edicion de libros de investigación

Workshop: Robots Colaborativos. Interacción Humano-Robot. E. Gambao, M. Hernando, y J.E. Torres. Sección de Publicaciones ETSII-UPM. ISBN: 978-84-7484-238-8. Depósito Legal: M-23196-2011. Mayo de 2011.

Capítulos de libros de investigación

• Robot 2019: Fourth Iberian Robotics Conference. ROBOT 2019. Advances in Intelligent Systems and Computing. "An Apology for the "Self" Concept in Autonomous Robot Ontologies ". Sanz R., Bermejo-Alonso J., Rossi C., Hernando M., Irusta K., Aguado E. (2020). In: Silva M., Luís Lima J., Reis L., Sanfeliu A., Tardioli D. (eds), vol 1092. Springer, Cham. 20 November 2019. ISBN:

- 978-3-030-35989-8. OnLine ISBN: 978-3-030-35990-4. DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-030-35990-4 34
- Robotics and Automation in Construction. Ernesto Gamabo, Miguel Hernando, y Dragoljub Surdilovic. "Development of a Semi-Automated Cost-Effective Facade Cleaning System". ISBN: 978-953-7619-13-8. Octubre 2008
- Advances in Service Robotics. In-Tech. D. Rodriguez-Losada, F. Matía, R. Galán, M.Hernando, J.M. Montero y J.M. Lucas. "Urbano, an Interactive Mobile Tour-Guide Robot". Pp. 229-253. ISBN 978-953-7619-02-2. Jul 2008.
- Advances in Telerobotics. Springer Tracks in Advanced Robotics, Vol 31. M. Hernando and E. Gambao, "Teleprogramming: Capturing the intention of Human Operator" pp.:303-321. ISBN: 978-3-540-71363-0. Jul 2007.
- Workshop: Arquitecturas de Control para Robots. A. Brunete, J.E. Torres, M. Hernando and E. Gambao, "Arquitectura para robots modulares multiconfigurables heterogéneos de tipo cadena".
 Sección de Publicaciones ETSII-UPM. ISBN: 978-84-7484-196-1. ROBOCITY 2030. Febrero de 2007.
- 13th Workshop EU Projects Results In The Frame Of Madrid's Regional Robotic Hub Robocity 2030. E. Gambao, A.Brunete, M. Hernando, C. Mateo. Chapter 3. "Hephestos: Hard Material Small-Batch Industrial Machining Robot". Pp 21-30. ISBN: 978-84-608-4160-9. December 2015.
- 13th Workshop EU Projects Results In The Frame Of Madrid's Regional Robotic Hub Robocity 2030. E. Gambao, M. Hernando, A.Brunete. Chapter 5. "PISA: Flexible Assembly Systems through Workplace-Sharing and Time-Sharing Human Machine Cooperation". Pp 39-48. ISBN: 978-84-608-4160-9. December 2015.

Ponencias en congresos internacionales

- Sanz R., Bermejo-Alonso J., Rossi C., Hernando M., Irusta K., Aguado E. "An Apology for the "Self" Concept in Autonomous Robot Ontologies". Fourth Iberian Robotics Conference. ROBOT 2019. Oporto. 20 November 2019. Regular Paper.
- M.Hernando, A. Brunete and E. Gambao. "ROMERIN: A Modular Climber Robot for Infrastructure Inspection". Joint Conference 8th IFAC Symposium on Mechatronic Systems (MECHATRONICS 2019), and 11th IFAC Symposium on Nonlinear Control Systems (NOLCOS 2019) Vienna, Austria, Sept. 4-6, 2019. Regular Paper
- J.M. Sanz, M. Hernando and A. Brunete. "Expert-Guided Kinodynamic RRT Path Planner for Non-Holonomic Robots". IROS 2018. 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS). October 1-5, 2018, Madrid, Spain. Regular paper
- A. Brunete, M. Hernando, E. Gambao. "Hammer: Robot Programming Interface for Common People". IROS 2018. 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS). October 1-5, 2018, Madrid, Spain. Regular Video Session.
- A. Brunete, E. Gambao and M. Hernando "Fall prediction environment for elderly people based on gait analysis". Mini-symposium on "Miscellaneous of applications of Evolutionary Algorithms in Energy and Fall prediction". EUROGEN 2017: International Conference on Evolutionary and Deterministic Methods for Design Optimization and Control with Applications to Industrial and Societal Problems Conference, 13-15 September 2017, Madrid, Spain. ISBN: 978-84-697-5112-1
- C. Mateo, A. Brunete, E. Gambao, M. Hernando. "Hammer: An Android based application for enduser industrial robot programming". IEEE/ASME 10th International Conference on Mechatronic

- and Embedded Systems and Applications (MESA), Ancona Italy 10-12 Sept. 2014. 2014. Pp.:1-6. ISBN: 978-1-4799-2772-2. DOI: 10.1109/MESA.2014.6935597.
- D. Rodríguez-Losada, P. de la Puente, A. Valero, P. San Segundo, M. Hernando. "Computation of the Optimal Relative Pose between Overlapping Grid Maps through Discrepancy Minimization". IAV 2010. 7th IFAC Symposium in Intelligent Autonomous Vehicles. Sept 6-8,210. Lecce-Italy. DOI: 10.3182/20100906-3-IT-2019.00060
- D. Rodríguez-Losada, P. de la Puente, A. Valero, P. San Segundo, M. Hernando. "Fast Processing of Grid Maps using Graphical Multiprocessors". IAV 2010. 7th IFAC Symposium ib Intelligent Autonomous Vehicles. Sept 6-8,210. Lecce-Italy. DOI: 10.3182/20100906-3-IT-2019.00058
- C. Rossi, A. Barrientos, M. Hernando, y J. E. Torres. "The Moon Hound Lunar Rover". Conferencia Invitada en el 10th WorkShop on Advanced Space Technologies for Robotics and Automation (ASTRA 2008). Special Session on the ESA Lunar Robotics Challenge. ESA/ ESTEC, Noordwijk, The Netherlands, 2008. Conferencia Invitada
- D. Rodriguez-Losada, M. Hernando, R. Gonzalez, C.Platero, P. San Segundo, P.L. Castedo, L. Davila, S. Lopez. "Learning of The Object Oriented Paradigm Through Interactive Video-Games Development". ICERI2008 Proceedings. ISBN: 978-84-612-5091-2. Depósito Legal: V-4318-2008. Published by International Association of Technology, Education and Development (IATED). Edited by L. Gómez Chova, D. Martí Belenguer, I. Candel Torres. 17-19 November 2008. Madrid, (SPAIN).
- A. Brunete, J. Torres, M. Hernando & E. Gambao, "Multi-Drive Control for In-Pipe Snakelike Heterogeneous Modular Micro-Robots". 15-18 de Diciembre de 2007. Proceedings of the 2007 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics (ROBIO 2007). Page(s): 490 495. Sanya, China. Nominated to Best paper at the Conference. Digital Object Identifier: 10.1109/ROBIO.2007.4522211
- E. Gambao, M. Hernando. "Control System for a Semi-automatic Facade Cleaning Robot". THE 23RD INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON AUTOMATION AND ROBOTICS IN CONSTRUCTION. Tokyo. 2006
- A. Brunete, J.E. Torres, M. Hernando and E. Gambao, "A 2 DoF Servomotor-based Module for Pipe Inspection Modular Micro-robots", Intelligent Robots and Systems, 2006 IEEE/RSJ International Conference on. D. O. I.: 10.1109/IROS.2006.281898. Page(s): 1329 1334, Pekín, China. 9-13 Octubre de 2006.
- A. Brunete, M. Hernando and E. Gambao, "Drive Modules for Low Diameter Pipe Inspection Multiconfigurable Micro-robots", Robotics and Automation (ICRA), 2006. Proceedings of the 2006 IEEE International Conference on, 15-19 Mayo. Orlando, EEUU.
- Behaviour based analysis of robot motion for teleprogramming. M. Hernando, E. Gambao. 1st Int Workshop on Telerobotics and Augmented Reality for Teleoperation..ISBN: 84-7484-173-9. 28th-29th June 2005. Madrid.
- Modular Multiconfigurable Architecture for Low Diameter Pipe Inspection Microrobots A. Brunete, M. Hernando, E. Gambao. IEEE Int. Conference on Robotics and Automation ICRA 05. 18-22 Abril 2005. Barcelona, Spain.
- Cost-Effective Robots for Façade Cleaning. E. Gambao, M.Hernando, F.Hernández, E.Pinilla. 21st Int Symposium on Automation and Robotics in Construction (ISARC 2004). Jeju island, Korea. 21-25 Septiembre 2004.
- *Drive Modules for Pipe Inspection Micro-robots*. A. Brunete, M. Hernando, E. Gambao. Proc. Int Conf. on Mechatronics and Robotics (pp 925-930). Aachen, Germany. Septiembre 2004.

- A Robot Teleprogramming Architecture. M. Hernando, E. Gambao. AIM2003 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics. Kobe, Japón. Julio 20-24, 2003.
- The Heroic Robotic System for Hydro-Erosion in Concrete Repair Preparation. E. Gambao, M. Hernando and D. Chamberlain. 1st International Workshop on Advances in Service Robotics ASER'03-Bardolino, Italy., 13-15 Marzo 2003.
- Visibility Analysis and Genetic Algorithms for fast Robot Motion Planning. M.Hernando, E. Gambao. Proc. IEEE Int. Conference on Intelligent Robots and Systems. 2002 Omnipress. ISBN: 0-7803-7399-5. D.O.I. 10.1109/IROS.2002.1041629. Pages: 2413 2418 vol.3. Lausanne. Suiza. Octubre 2002.
- Behavior Control Architecture for a Life-Like Creature: "The Robotaurus". I. Lafoz, A. Mora, D. Rodríguez-Losada, M. Hernando, A. Barrientos. Proc. IEEE Int. Workshop on Robot and Human Interactive Communication. Berlin. Alemania. Septiembre 2002. Page(s): 542 547. D.O.I.: 10.1109/ROMAN.2002.1045678
- Advanced Teleoperated System for Live Power Line Maintenance. R. Aracil, M.Ferre, L.F. Peñin, M. Hernando, y E. Pinto. Proc. IFAC Int. Conf. Telematics Applications in Automation and Robotics, Weingarten. (Alemania). Julio 2002.
- New concept of Visibility Tetraedra for fast robot motion planning. M.Hernando, E. Gambao. Proc. Int. Conference on Advanced Intelligent Mechatronics. Como. (Italia). Julio 2001
- Time-Delayed Teleoperations of Space Robots. Penin, L. Matusmoto, K. Wakabayashi, S. Barrientos, A.; Mora, A. Hernando, M. 6th ESA Workshop on Advanced Space Technologyes for robotics and Automation. Estec Noordwijk. Holanda (ESA). Diciembre 2000
- Collision Control in Teleoperation by Virtual Force Reflection. An Application to the Robtet System. M.Hernando, E. Gambao, E. Pinto, A. Proc. IEEE Int. Conference on Robotics and Automation. Detroit. (E.E.U.U.) Mayo 1999.
- The Control System of the Robtet and its Force-Field-Based Protection Capabilities. R. Aracil L.F. Peñin, , M. Ferre, M. Hernando, E.Pinto.IFAC. Beijin. China . 1998
- Teleoperated Robots for Live Power Lines Maintenance(ROBTET). L.F. Peñin, R. Aracil, M. Ferre, M. Hernando, M.A Martínez. ICOLiM. Lisboa. Portugal. 1998.
- Telerobotic System for Live Power Lines Maintenance: ROBTET. Penin, L.F.; Aracil, R.; Ferre, M.; Pinto, E.; Hernando, M.; Barrientos, A.; Proc. IEEE International Conference on Robotics and Automation. D.O.I: 10.1109/ROBOT.1998.6806321998, Page(s): 2110 2115 vol.3. Lovaina. Bélgica. 1998.
- Robots teleoperados para el mantenimiento de líneas en tensión (ROBTET). L.F. Peñin, R. Aracil, M. Ferre, M. Hernando, M.A Martínez.. Seminario Int. de Robótica aplicada a la industria eléctrica. San Sebastián. 1997

Ponencias en congresos nacionales

Power Sharing Implementation to achieve a Full Modular Robot. M. Hernando, D. Brito, A. Brunete, E. Gambao. Robótica e Inteligencia Artificial: Retos y Nuevas Oportunidades. Robocity2030. Madrid Robotics Digital Innovation Hub. Ed. UC3M. Leganés, Noviembre 2019. ISBN: 978-04-09-16923-8.

- Intelligent environments and e-Health. D. Guffanti, A. Brunete, E. Gambao, M. Hernando. Robótica e Inteligencia Artificial: Retos y Nuevas Oportunidades. Robocity2030. Madrid Robotics Digital Innovation Hub. Ed. UC3M. Leganés, Noviembre 2019. ISBN: 978-04-09-16923-8.
- Hammer An Intuitive and Efficient Robot Programming Environment. E. Gambao, A. Brunete, M. Hernando. Robótica e Inteligencia Artificial: Retos y Nuevas Oportunidades. Robocity2030.
 Madrid Robotics Digital Innovation Hub. Ed. UC3M. Leganés, Noviembre 2019. ISBN: 978-04-09-16923-8.
- Neural Network based Inverse and Forward Kinematics Solution of a Humanoid Head. I. Rodriguez, M. Hernando. Robótica e Inteligencia Artificial: Retos y Nuevas Oportunidades. Robocity2030. Madrid Robotics Digital Innovation Hub. Ed. UC3M. Leganés, Noviembre 2019. ISBN: 978-04-09-16923-8.
- E. Gambao, A. Brunete, M. Hernando. . "Robohealth: Entornos Inteligentes para Pacientes Conviviendo con Robots" Jornadas Nacionales de Robótica, 8 June 2017, Valencia, Spain. ISBN: 978-84-697-3742-2
- MICRO-ROBOT PARA INSPECCIÓN DE TUBERÍAS. Tamara Canelo, Ernesto Gambao, Alberto Brunete y Miguel Hernando. *Actas de las XXXVII Jornadas de Automática. ISBN: 978-84-617-4298-1. CEA-IFAC. 7-9 de Septiembre de 2016. Madrid*
- Sistemas de Ensamblado Flexible Mediante Cooperación Humano-Robot. Ernesto Gambao y Miguel Hernando. 9th WorkShop RoboCity2030-II: Robots Colaborativos Interacción Humano-Robot. Madrid 30 de Mayo de 2011.
- Enseñanza de programacion orientada a objetos mediante el desarrollo de aplicaciones gráficas interactivas. Diego Rodriguez Losada, Miguel Hernando, Roberto Gonzalez, C. Platero, Pablo. S Segundo, Luis Davila, PLuis Castedo, Sara Lopez y Carmen Santos. CONGRESO DE TECNOL. APLICADAS A LA ENSEÑANZA ELECTRÓNICA (TAEE08). pags 6. ISBN: 9788492521005. 2-4 Julio de 2008. Zaragoza
- Laboratorio Permanente: Potenciación del Uso de los Recursos de los Laboratorios Mediante Técnicas De It. L. Dávila, P.L. Castedo, R. Gónzalez, M. Hernando, S. López, P. Quesada, D. Rodríguez-Losada, C. Santos. ISBN: 978-84-690-7547-0. XV Congreso Universitario de Innovación Educativa en las Enseñanzas Técnicas. 18-20 de Julio 2007. Valladolid.
- Realización de un Servidor de Datos Meteorológicos. L. Dávila, V. Encinas, R. Hontanar, J. Poza, J. M. Sánchez, P.L. Castedo, D. Rodríguez-Losada, S. López, M. Hernando. ISBN: 978-84-690-7547-0. XV Congreso Universitario de Innovación Educativa en las Enseñanzas Técnicas. 18-20 de Julio 2007. Valladolid.
- Torres, J.E., Brunete, A., Hernando, M., Gambao, E. Sistemas Micro-robóticos Multiconfigurables. XXVII Jornadas de Automática. 6-9 de Septiembre de 2006. Almería.
- Platero, C., González, R., Castedo, L., Hernándo, M., Saltaren, R., Reimondez, A., Moreno, J., Sánchez-Urán, M.A., Asensio, G., Sánchez, F.. <u>Líneas de investigación del grupo de</u>
 <u>Bioingeniería Industrial de la UPM</u>. Jornadas de la Red Temática de Ingeniería Biomédica, ISBN: 84-688-9453-2, Barcelona 1,2 y 3 de 2004
- Título: Las asignaturas de Ciencia de la Computación en la Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial de Madrid. Congreso: Docencia ISA en Informática y Computadores Fecha: 25/10/2004-26/10/2004

Lugar: León pp. 1-5

- Arquitectura de control de un robot toro: el Robotaurus. Hispabot 2003. Alcalá, Madrid. 29 de Abril de 2003. I. Lafoz, A. Mora, D. Rodriguez-Losada, M. Hernando, A. Barrientos
- Plataforma Polivalente para la Evaluación de Sistemas de Telemanipulación. J. L. Martínez, R. González, A. Mora, M. Hernando, M. Ferre. 6º Congreso de la Asociación Española de Robótica. Barcelona. 1999

V. PATENTES

Como consecuencia del desarrollo realizado en el proyecto HEROIC se han generado tres patentes a nombre de la Universidad: Improved fluid jet cutting apparatus (A) y (B) y (C). Inventores (p.o. de firma): BE Heroic Ltd.: Unifix-Alves & Imao, City University Metalúrgicas Nales, S.A., Mackenzie Construction Limited, Universidad Politécnica de Madrid N. de solicitud: 0211208.4 y 0211209.2 y 0211210.0. País de prioridad: Unión Europea. Fecha de prioridad: 2002

VI. CURSOS

- SIMATIC S7 1500, TIA Portal V14, Comunicaciones Industriales, SCADA. Curso de 16 horas. 26-29 de Junio 2018. SIEMENS
- Aplicación de Gestión del Alumnado. ICE-UPM. 27-30 Septiembre 2010. 11 horas.
- S7 NIVEL 1 Y 2. 2005-06.30 horas. SIEMENS-UPM.

VII. OTROS MÉRITOS

- Desde Septiembre de 2004 colaboro con la revista electrónica *Tecnologí@ y desarrollo* (ISSN 1696-8085) como evaluador (*referee*).
- Desde Enero de 2011 soy revisor de la revista internacional "Industrial Robots"
- Estancia en la City University de Londres en el Construction Robotics Unit. Dentro del Proyecto HEROIC. Puesta a punto e integración de los sensores sobre el robot previamente diseñado. Mayo 1999-Agosto 1999.
- Miembro del Comité local de organización de EUROHAPTICS 08.
- Miembro del comité fundador y organizador del concurso seminario Cybertech en su primera y segunda edición (2001 y 2002). E.T.S.I.Industriales. U.P.M. En la actualidad se ha convertido en asignatura de libre elección de la UPM, teniendo una media de 150 matriculados al año.
- Colaborador como experto con el programa de Enriquecimiento Educativo para alumnos con Altas Capacidades de la comunidad de Madrid. Organización y desarrollo de una charla-taller "Taller de Robótica" el 20 de Abril de 2018 (3 horas).

Currículum Vitae

Nombre: Concepción Alicia Monje Micharet

Fecha: Enero de 2020

DATOS PER	SONALES			
Apellidos: Monje Micharet Nombre: Concepción Alicia				
SITUACIÓN PROFE	SIONAL ACTUAL			
Organismo: Unversidad Carlos III de Madrid Facultad, Escuela o Instituto: Escuela Politécnica Sup Depto./Secc./Unidad estr.: Dpto. de Ingeniería de Sis Dirección postal: Avenida de la Universidad, nº30, 28 País: España	temas y Automática			
Teléfono (indicar prefijo, número y extensión): 91624 Fax: 916249430 Correo electrónico: cmonje@ing.uc3m.es	6013 ó 620678764			
Especialización (Códigos UNESCO): 3311.02, 3311.7 Categoría profesional: Profesor Titular Universidad (7				
Situación administrativa Plantilla Contratado Otras situaciones especificar:	☐ Interino ☐ Becario			
Dedicación A tiempo completo ⊠ A tiempo parcial ☐				
LÍNEAS DE INV	ESTIGACIÓN			
Breve descripción, por medio de palabras claves, actuales.	de la especialización y líneas de investigación			
Robótica Humanoide, Robótica Soft, Control de Ord Tripulados (UAVs), Automatización	den Fraccionario, Control de Vehículos Aereos No			

FORMACIÓN ACADÉMICA

Titulación Superior	Centro	Fecha
Ingeniería en Electrónica	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura	2001
1 -	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	Doctorado	Sobresaliente, CUM LAUDE	25/07/2006
CONTROLLERS FOR	Europeo	Sobresallerite, Colvi LAODE	23/01/2000
INDUSTRIAL APPLICATIONS	·		

DOCTORADO EUROPEO	PREMIO EXTRAORDINARIO
SÍ	SÍ

ACTIVIDADES ANTERIORES DE CARÁCTER CIENTÍFICO

Puesto	Centro	Organismo	Fecha de inicio	Fecha de finalización
Profesor Visitante 4+2 años	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/09/2015	03/09/2017
Profesor Visitante	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/05/2013	31/08/2015
Profesor Visitante Lector	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/05/2012	30/04/2013

Contratado Juan de la Cierva	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/05/2009	30/04/2012
Contratado como Investigador en Proyecto de Investigación	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	06/10/2008	31/04/2009
Profesor Visitante	Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Universidad Carlos III de Madrid	01/10/2006	30/09/2008
Beca F.P.I.	Escuela de Ingenierías Industriales, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	Universidad de Extremadura	01/11/2002	31/10/2006
Beca de Iniciación a la Investigación (Programa Propio de la Universidad)	Escuela de Ingenierías Industriales, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica,	Universidad de Extremadura	01/01/2001	30/06/2001

ACTIVIDADES DOCENTES

Asignaturas	Créditos	Nº Horas Impartidas	Centro	Fechas
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2020-Mayo
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

	1	1	T	
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 -	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Mayo 2019
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control of Aerospace Systems Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Mayo 2019
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Mayo 2019
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Mayo 2019
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	18	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2019-Marzo 2019
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Flight Control Systems	1 (ECTS)	6	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y	25, 26, 27 de Junio de 2018

Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura			Automática	
Máster de Automática e Informática Industrial Seminario: Control de Orden Fraccionario Aplicado a Robótica Blanda Cargo: Coordinadora del seminario	3 (ECTS)	10	Universidad Politécnica de Valencia, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	19, 20, 21 de Junio de 2018
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Seminario: SW Tools Docencia en inglés Cargo: Coordinadora del seminario	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	6 de Abril de 2018
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	5,9,10,11,12 de Abril de 2018
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering II Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2018-Mayo 2018
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2018-Mayo 2018
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	79	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2018-Mayo 2018
Ingeniería de Control II (Clase Magistral) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	21	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2018-Mayo 2018
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de	23 de Noviembre de 2017

Asignatura: Flight Control Systems Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura			Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2017- Enero 2018
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2017- Enero 2018
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Seminario: SW Tools Docencia en inglés Cargo: Coordinadora del seminario	1 (ECTS)	2	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	24 de Marzo de 2017
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Introduction to aircraft control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura	3 (ECTS)	10	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	23,27,28,29,30 de Marzo de 2017
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control of Aerospace Systems Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2017-Mayo 2017
Programa: IES Abroad - Tutorías UC3M para alumnos extranjeros Asignatura: Control Engineering I Cargo: Tutora	1 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Enero 2017-Mayo 2017
Control of Aerospace Systems (Teoría, Problemas y Prácticas)	6 (ECTS)	79		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

	ı	1		1
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 -	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	
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
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	LENARO ZUIA - MAVOL

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		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		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		28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2011- Enero 2012

Decembe on inclés				
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
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

	ı	1	T	
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Control de vuelo Cargo: Responsabilidad compartida	3 (ECTS)	8	EADS-Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	22 y 23 de Noviembre de 2010
European Master Program in Nuclear Fusion Science and Engineering Physics Asignatura: Ingenieria de Dispositivos de Fusion: Robótica y control Docencia en inglés Cargo: Coordinadora de la asignatura		28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2010- Enero 2011
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y Telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora y Coordinador de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2010- Enero 2011
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2010- Enero 2011
Máster Propio: Integración de Sistemas en Aeronaves Asignatura: Control de vuelo Cargo: Responsabilidad compartida	3 (ECTS)	8	EADS-Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	1 y 2 de Marzo de 2010
Automatización Industrial II (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	5	44	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2010-Junio 2010
European Master Program in Nuclear Fusion Science and Engineering Physics Asignatura: Ingenieria de Dispositivos de Fusion: Robótica y control Docencia en inglés		28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2009- Febrero 2010

Cargo: Coordinadora de la				
asignatura				
Máster en Robótica y Automatización Asignatura: Teleoperación y telepresencia en Robótica Docencia en inglés (Grupo Bilingüe) Cargo: Coordinadora y Coordinador de la asignatura	6 (ECTS)	28	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2009- Febrero 2010
Modelado y Simulación de Sistemas Dinámicos (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	6	60	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Septiembre 2009- Enero 2010
Máster en Robótica y Automatización Seminario: Introducción al Cálculo Fraccionario Cargo: Coordinadora del seminario	2 (ECTS)	15	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2009-Junio 2009
Automatización Industrial II (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Coordinadora de la asignatura	5	44	Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática	Febrero 2009-Junio 2009
Automatica (2° 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 (2° 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	
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
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
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	
Laboratorio de Control Automático (Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	6	50	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	
Fundamentos de Automática (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad	6	30	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	

Compartida				
Regulación Automática ITI Eléctrico (Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	6	40	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	Febrero 2005-Junio 2005
Fundamentos de Automática (Teoría, Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	6	40	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica	Ocubre 2004- Febrero 2005
Regulación Automática ITI Electrónico (Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	9	50	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica,	Febrero 2004-Junio 2004
Regulación Automática ITI Electrónico (Problemas y Prácticas) Cargo: Responsabilidad Compartida	9	50	Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Extremadura, Departamento de Electrónica e Ingeniería Electromecánica,	Febrero 2003-Junio 2003

IDIOMAS (R = REGULAR, B = BIEN, C = CORRECTAMENTE)

_	Idioma	Habla	Lee	Escribe
	Inglés	С	С	С
	Español	С	С	С

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 Balaquer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2018 hasta: 30/06/2019

4. Título del proyecto: INDIRES: Information Driven Incident Response

Nº Referencia: 2017/00171/001

Entidad financiadora: Comisión Europea (H2020)

Carácter: Internacional.

Entidades participantes: The University OF Exeter (UNEXE) - Entidad Coordinadora; Instytut Technik Innowacyjnych Emag (EMAG); Instytut Techniki Gorniczej Komag (KOMAG); Geocontrol SA (GEO); Politechnika Slaska (SUT); Universidad Carlos III De Madrid (UC3M); Glowny Instytut Gornictwa (GIG);

Premogovnik Velenje DD (PV); DMT GmbH & CO. KG (DMT); Polska Grupa Gornicza (PGG).

Duración, desde: 01/07/2017 hasta: 30/06/2020

Cuantía de la subvención: 172.875 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/07/2017 hasta: 30/06/2020

5. Título del proyecto: HORUS: Inspección robotizada de los trajes de protección del personal sanitario de pacientes en aislamiento de alto nivel, incluido el Ébola

Nº Referencia: 2017/00174/001

Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Empresa

Carácter: Nacional – Explora.

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid Duración, desde: 01/05/2017 hasta: 30/04/2019

Cuantía de la subvención: 38.720 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/05/2017 hasta: 30/04/2019

6. Título del proyecto: Rethinking Robotics for the Robot Companion of the future (ROBOCOM++).

Nº Referencia: 2017/00059/001

Entidad financiadora: Comisión Europea (Tipo ERANET, Subtipo FLAG-ERA).

Carácter: Internacional.

Entidades participantes: Scuola Superiore Sant'Anna/The BioRobotics Institute (SSSA) (Italy); Université Libre de Bruxelles/ IRIDIA (ULB) (Belgium); University of Zagreb, Faculty of Electrical Engineering and Computing (UNIZG-FER) (Croatia); Tallinn University of Technology (TUT) (Estonia); Centre National de la Recherche Scientifique/LAAS (CNRS-LAAS) (France); Laboratoire National de Métrologie et d'Essais (LNE) (France); Istituto Italiano di Tecnologia (IIT) (Italy); Riga Technical University/Dept. Artificial Intelligence and Systems Engineering (RTU) (Latvia); National Institute for R&D in Microtechnologies (IMT) (Romania); Universitatea Transilvania Brasov/ Department of Automation and Information Technology (UTBV) (Romania); Ecole Polytechnique Fédérale de Lausanne (EPFL) (Switzerland): Middle East Technical University/KOVAN Research Lab (METU) (Turkey): Bilkent University/Department of Chemistry and National Nanotechnology Research Center (BU-CHEM) (Turkey); University Carlos III of Madrid (UC3M) (Spain); Weizmann Institute of Science (WIS) (Israel); Czech Technical University, Czech Institute of Informatics, Robotics and Cybernetic (CTU) (Czech Republic); Vrije Universiteit Brussel (VUB) (Belgium); National Technical University of Athens (NTUA) (Greece); Universitat Politecinca de Catalunya /Institut de Robotica i Informatica Industrial (UPC-IRI) (Spain); Cognitive Systems Research Institute (CSRI) (Greece); Technical University of Kosice, Slovakia, Faculty of Electrical Engineering and Informatics, Department of Cybernetics and Artificial Intelligence, Centre for Intelligent technologies (TUK) (Slovakia); University of Plymouth (UPL) (United Kingdom); University of Twente (UTW) (The Netherlands); Consorzio Nazionale delle Ricerche/ Istituto di Studi sui Sistemi Intelligenti per l'Automazione (CNR-ISSIA) (Italy).

Duración, desde: 01/03/2017 hasta: 29/02/2020

Cuantía de la subvención: 0 Euros

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós, Alberto Jardón Huete

Periodo de membresía: desde: 01/03/2017 hasta: 29/02/2020

7. Título del proyecto: BADGER: Robot for Autonomous Underground Trenchless Operations, Mapping and Navigation

Nº Referencia: 2016/00416/003

Entidad financiadora: Comisión Europea (H2020)

Carácter: Internacional.

Entidades participantes: Singularlogic Anonymi Etairia Pliroforiakon Sistimaton Kai Efarmogon Pliroforikis (Grecia); Universidad Carlos III de Madrid (España); University Of Glasgow (Reino Unido); Robotnik Automation, S.L. (España); Ethniko Kentro Erevnas Kai Technologikis Anaptyxis (Grecia);

Tracto Technik Gmbh & Co Kg (Alemnia); Ingegneria Dei Sistemi - S.P.A. (Italia).

Duración, desde: 01/01/2017 hasta: 31/03/2020

Cuantía de la subvención: 744.061,25 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2017 hasta: 31/03/2020

8. Título del proyecto: Ayuda para la Preparación del Proyecto Europeo BADGER: Robot for Autonomous Underground Trenchless Operations, Mapping and Navigation

Nº Referencia: 2016/00416/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter: Regional.

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid. Duración, desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2019

Cuantía de la subvención: 2.600 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2019

9. Título del proyecto: Ayuda para la Cofinanciación del Proyecto Europeo BADGER: Robot for Autonomous Underground Trenchless Operations, Mapping and Navigation

Nº Referencia: 2016/00416/002

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid

Carácter: Regional.

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid. Duración, desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2019

Cuantía de la subvención: 2.880 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2017 hasta: 31/12/2019

10. Título del proyecto: HUMASoft: Diseño y Control de Eslabones Blandos para Robots Humanoides.

Nº Referencia: DPI2016-75330-P

Entidad financiadora: Ministerio de Economía, Industria y Competitividad

Carácter: Nacional.

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid. Duración, desde: 31/12/2016 hasta: 30/12/2019

Cuantía de la subvención: 169.400 Euros

Contrato predoctoral: 1

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

Periodo de membresía: desde: 31/12/2016 hasta: 30/12/2019

11. Título del proyecto: STAMS: Long-term STability Assessment and Monitoring of flooded Shafts

N° 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.

N° Referencia: FP7-ICT-2011-9-601033

Entidad financiadora: Comunidad Europea (7 Programa Marco)

Carácter: International

Entidades participantes: University Carlos III of Madrid (Spain), Association for the Development of Instituto Superior Técnico (IST) (Portugal), Portuguese Oncological Institute of Lisbon (Portugal), IDMind (Portugal), Selftech (Portugal), YDreams (Portugal), University of Amsterdam (Holanda),

Oerebro Universitet (Suecia), École Polytechnique Fédérale de Lausanne (Suiza)

Duración, desde: 01/02/2013 hasta: 31/01/2016

Cuantía de la subvención: 532.391 Euros Investigador principal: Miguel Ángel Salichs

Periodo de membresía: desde: 01/02/2013 hasta: 31/01/2016

13. Título del proyecto: ROBO-SPECT: ROBotic System with Intelligent Vision and Control for Tunnel Structural INSPECTion and Evaluation.

Nº Referencia: FP7-ICT-2013-10-611145

Entidad financiadora: Comunidad Europea (7 Programa Marco)

Carácter: International

Entidades participantes: University Carlos III of Madrid (UC3M), Institute of Communications and Computer Systems (ICCS), CASSIDIAN (CAS), VSH Hagerbach Test Gallery Ltd. (VSH), Egnatia Motorway S.A. (EOAE), Institute of Microelectronics and Microsystems, National Research Council of Italy (CNR), RISA Sicherheitsanalysen GmbH (RISA), Techniche e Consulenze Nell' Ingegneria Civile S.p.A - Consulting Engineers S.p.A (TECNIC), D. Bairaktaris & Associates Structural Design Office Ltd.

(DBA), Ecole des Ponts ParisTech (ENPC), ROBOTNIK (ROB) Duración, desde: 01/10/2013 hasta: 30/09/2016

Cuantía de la subvención: 405.330 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/10/2013 hasta: 30/09/2016

14. Título del proyecto: RoboHealth-A: Desarrollo de Robots de Asistencia de Pacientes para Mejorar su Calidad de Vida.

Nº Referencia: DPI2013-47944-C4-1-R

Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad

Carácter: Nacional. Proyecto Coordinado.

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, LAMBECOM - Hospital de Alcorcón,

Universidad Rey Juan Carlos, Universidad Politécnica de Madrid, IMDEA-MATERIALES

Duración, desde: 01/01/2014 hasta: 31/12/2017

Cuantía de la subvención: 135.520 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós y Luis Moreno

Periodo de membresía: desde: 01/01/2014 hasta: 31/12/2016

15. Título del proyecto: RoboCity2030-III-CM. Robótica aplicada a la mejora de la calidad de vida de los ciudadanos (Fase III)

Nº Referencia: S2013/MIT-2748

Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidades Carlos III de Madrid, Politécnica de Madrid, Rey Juan Carlos, de

Alcalá, UNED y Consejo Superior de Investigaciones Científicas Duración. desde: 01/10/2014 hasta: 30/09/2016

Cuantía de la subvención: 304.982 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Número de investigadores participantes: 40

Periodo de membresía: desde: 01/10/2014 hasta: 30/09/2016

16. Título del proyecto: RobotCHEF: Robot Cooking Competition for Practical Intelligence Testing With Technical Benchmarking – Advancing Systematic Research Methods and Public Awareness.

Nº Referencia: 2013/00346/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid Carácter (regional/nacional/internacional): Regional Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid Duración. desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

Cuantía de la subvención: 1.500 Euros Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

17. Título del proyecto: BEFIT: Behavioural nEuroscience of Food and Imaging Techniques.

Nº Referencia: 2013/00347/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid Carácter (regional/nacional/internacional): Regional Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

Cuantía de la subvención: 500 Euros Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

18. Título del proyecto: COGITaTE: COntingecy Guided Information Theoretic Approach to Emergence of Autonomous Behaviours.

Nº Referencia: 2013/00348/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid Carácter (regional/nacional/internacional): Regional Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

Cuantía de la subvención: 1.500 Euros Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

19. Título del proyecto: SPIDER: Sensory-Motor Predictive Informational Developmental Embodied Relationships.

Nº Referencia: 2013/00349/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid Carácter (regional/nacional/internacional): Regional Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

Cuantía de la subvención: 1.500 Euros Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

20. Título del proyecto: EEGrasp: Emergent Embodied Grasping.

Nº Referencia: 2013/00350/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid Carácter (regional/nacional/internacional): Regional Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

Cuantía de la subvención: 1.500 Euros Investigador principal: Fabio Bonsignorio

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

21. Título del proyecto: ROBO-SPECT: ROBotic System with Intelligent Vision and Control for Tunner Structural INSPECTion and Evaluation.

Nº Referencia: 2013/00339/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid Carácter (regional/nacional/internacional): Regional Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid Duración, desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2015

Cuantía de la subvención: 2.850 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2015

22. Título del proyecto: ROBOFASHION: Use Case of ROBOtics in FASHION Related Industries.

Nº Referencia: 2013/00336/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid Carácter (regional/nacional/internacional): Regional Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid Duración. desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

Cuantía de la subvención: 500 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 19/06/2013 hasta: 19/06/2014

23. Título del proyecto: Asistente Robótico Cognitivo para Personas con Necesidades Especiales (ARCADIA).

Nº Referencia: DPI2010-21047-C02-01

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid Duración. desde: 01/01/2011 hasta: 31/12/2014

Cuantía de la subvención: 278.300 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 01/01/2011 hasta: 31/12/2014

24. Título del proyecto: Implementación de un Sistema de Toma de Decisión en la Plataforma Robótica Maggie (INSTOR).

Nº Referencia: CCG10-UC3M/DPI-5605

Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid Carácter (regional/nacional/internacional): Regional Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid Duración: desde: 01/01/2011 hasta: 29/02/2012

Cuantía de la subvención: 14.800 Euros

Investigador principal: María de los Ángeles Malfaz Vázquez

Periodo de membresía: desde: 01/01/2011 hasta: 29/02/2012

25. Título del proyecto: AUREA: Augmenting Personal Capabilities Through a Human-centered Portable Robotic System with Advanced Learning Skills.

N° Referencia: PPI-2011-28 (2011/00299/001)

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, Karlsruher Institut fuer Technologie (Alemania), Fondazione Istituto Italiano Di Tecnologia (Italia), King's College London (Inglaterra), Instituto Superior Tecnico (Portugal), Heron Robots SRL (Italia), Empresa Municipal de la Vivienda y

Suelo de Madrid S.A. (España)

Duración, desde: 08/06/2011 hasta: 07/06/2012

Cuantía de la subvención: 2.500 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 08/06/2011 hasta: 07/06/2012

26. Título del proyecto: AUREA: Augmenting Personal Capabilities Through a Human-centered Portable Robotic System with Advanced Learning Skills.

Nº Referencia: 2009/00864/001

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, Karlsruher Institut fuer Technologie (Alemania), Fondazione Istituto Italiano Di Tecnologia (Italia), King's College London (Inglaterra), Instituto Superior Tecnico (Portugal), Heron Robots SRL (Italia), Empresa Municipal de la Vivienda y

Suelo de Madrid S.A. (España)

Duración, desde: 26/11/2010 hasta: 31/12/2011

Cuantía de la subvención: 2.500 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 08/06/2011 hasta: 07/06/2012

27. Título del proyecto: AUREA: Augmenting Personal Capabilities Through a Human-centered Portable Robotic System with Advanced Learning Skills.

Nº Referencia: DPI2010-11859-E

Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, Karlsruher Institut fuer Technologie (Alemania), Fondazione Istituto Italiano Di Tecnologia (Italia), King's College London (Inglaterra), Instituto Superior Tecnico (Portugal), Heron Robots SRL (Italia), Empresa Municipal de la Vivienda y

Suelo de Madrid S.A. (España)

Duración, desde: 21/07/2011 hasta: 20/07/2012

Cuantía de la subvención: 5.000 Euros

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

Periodo de membresía: desde: 21/07/2011 hasta: 20/07/2012

28. Título del proyecto: APTITUDE: Advanced Robotic Systems Integration in Intelligent Home and Hospital Environments to Improve the Independence of the Elderly in DLAs.

Nº Referencia: PPI-2011-30

Entidad financiadora: Universidad Carlos III de Madrid Carácter (regional/nacional/internacional): Regional

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, Universidad Carlos III de Madrid, King's College London (Inglaterra), Ceske Vysoke Uceni Technicke V Praze (República Checa), ASL 2 Savonese (Italia), Servicio Madrileno De Salud (España), Heron Robots SRL (Italia), Focal Meditech BV

(Noruega)

Duración, desde: 08/06/2011 hasta: 31/07/2012

Cuantía de la subvención: 2.500 Euros

Investigador principal: Carlos Balaquer 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.

N° 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.

N° 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. Ref. revista: IEEE Aerospace and Electronic Systems Magazine 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. Prevista: 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)
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. Prevista: 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 Título: Development of sharing	,				,
Ref. revista: Interclave: A Fecha: Aceptado para Editorial: World Scienti JCR (año 2018): 1.286 ISSN: 0219-8436 (print	fic Publishing Co (Posición 21/26,	Número: 020 mpany Cuartil Q4) (Te	Páginas, inicia rcil T3).	☐ Libro	o: îinal:
Autores (p.o. de firma) Título: 2018 IEEE/RSJ	•			•	s, Madrid, Spain
Ref.	(Posición 15/62, ted version); 1558	Número: 2 n Society Cuartil Q1) (Te 8-223X (online)	Páginas, inicia rcil T1).	☐ Libro	o: final: 113
Autores (p.o. de firma) Título: H2, H∞, H2/H∞ turbine unit in a combir	, and µ-synthesi	s controllers for	•	•	
Ref. revista: En Clave: A Fecha: 2019 Editorial: Wiley JCR (año 2018): 2.893 ISSN: 2050-0505 (prin: DOI: https://doi.org/10.	ted version); 2050	Número: 7 3, Cuartil Q3 (Te	Páginas, inicia ercil T2).	bro: I: 2205 1	inal: 2222
Autores (p.o. firma): Co Título: Control of a Sof		•		ian Ott, an	d Carlos Balaguer
Ref. revista Applications	⊠ Lib	ro: Major Refere	ence Book: Hand	lbook of Fr	actional Calculus with
Clave: CL Fecha: 2019 Editorial: De Gruyter ISBN: 978-3-11-05717	Volumen: 4-5	Página	as, inicial: 321	final: 338	3

DOI: https://www.degruyter.com/view/product/497034

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. Prevista: Soft Computing Lib Clave: A Volumen: 22 Número: 18 Fecha: 2017 (online) / 2018 (printed) Editorial: Springer JCR (año 2017): 2.367 (Posición 45/132, Cuartil Q2) (Te ISSN: 1432-7643 (printed version); 1433-7479 (online verbol): https://doi.org/10.1007/s00500-017-2677-5	Páginas, inicial: 6135 final: 6146 ercil T2).
Autores (p.o. de firma): V. González, C. A. Monje, L. Mo Título: UAVs Mission Planning with Flight Level Constrai Method	
Ref. Prevista: Robotics and Autonomous Systems Clave: A Volumen: 94 Número: Precha: 2017 Editorial: Elsevier JCR (año 2017): 2.638 (Posición 21/61, Cuartil Q2) (TerrISSN: 0921-8890 (printed version); 1872-793X (online verbillo): http://dx.doi.org/10.1016/j.robot.2017.04.021	,
Autores (p.o. de firma): V. Haji Haji, Concepción A. Monj Título: Fractional Order Fuzzy-PID Control of a Combine Optimization Algorithm with an Improved Dynamic Parar	d Cycle Power Plant Using Particle Swarm
Ref. Prevista: Applied Soft Computing Clave: A Volumen: 58 Número: Fecha: 2017 Editorial: Elsevier JCR (año 2017): 3.907 (Posición 17/132, Cuartil Q1) (TellSSN: 1568-4946 (printed version) DOI: https://doi.org/10.1016/j.asoc.2017.04.033	Libro: Páginas, inicial: 256 final: 264 ercil T1).
Autores (p.o. de firma): V. González, C. A. Monje, L. Mo Título: UAVs Mission Planning with Imposition of Flight L	<u> </u>
Ref. Ref. revista: Cybernetics and Systems Clave: A Volumen: 48 Número: 2 Fecha: 2017 Editorial: Taylor and Francis JCR (año 2016): 1.434 (Posición 12/22, Cuartil Q3) (Ter ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online verbol): 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. Prevista: International Journal of Advanced Robotic Systems 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. Prevista: 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. Prevista: Journal of Intelligent and Robotic Systems Clave: A Volumen: 85 Número: 1 Páginas, inicial: 3 Final: 25 Fecha: 2016 Editorial: Springer JCR (año 2016): 1.512 (Posición 17/26, Cuartil Q3) (Tercil T2). ISSN: 0921-0296 (printed version); 1573-0409 (online version) DOI: 10.1007/s10846-016-0383-7
Autores (p.o. de firma): Aleksei Tepljakov, Emmanuel A.González, Eduard Petlenkov, Juri Belikov, Concepción A. Monje and IvoPetráš Título: Incorporation of Fractional-Order Dynamics into an Existing PI/PID DC Motor Control Loop
Ref. Prevista: 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 DOU: http://dx.doi.org/10.1016/j.ipatra.2015.11.013
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 Pl ^A D ^µ Controllers
Ref. Prevista: 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. Ref. 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. Prevista: 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.

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. 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. Prevista: Cybernetics and Systems Libro: Clave: A Volumen: 45 Número: 6 Páginas, inicial: 512 final: 529 Fecha: 2014 Editorial: Taylor and Francis JCR (año 2014): 0.840 (Posición 17/24, Cuartil Q3) (Tercil T2). ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version) DOI: 10.1080/01969722.2014.945310
Autores (p.o. de firma): Emmanuel A. González, Lubomir Dorcak, Concepción A. Monje, Juraj Valsa, Felicito S. Caluyo, Ivo Petras Título: Conceptual Design of a Selectable Fractional-Order Differentiator for Industrial Applications
Ref. Revista: Fractional Calculus and Applied Analysis Libro: Clave: A Volumen: 17 Número: 3 Páginas, inicial: 697 final: 716 Fecha: 2014 Editorial: Springer/De Gruyter JCR (año 2014): 2.245 (Posición 14/99, Cuartil Q1) (Tercil T1). ISSN: 1311-0454 (printed version); 1314-2224 (online version) DOI: 10.2478/s13540-014-0195-z
Autores (p.o. de firma): C. A. Monje, P. Pierro, T. Ramos, M. González-Fierro, and C. Balaguer Título: Modeling And Simulation of the Humanoid Robot Hoap-3 in the OpenHRP3 Platform
Ref. 🖂 revista: Cybernetics and Systems 🔲 Libro: Clave: A Volumen: 44 Número: 8 Páginas, inicial: 663 final: 680

Fecha: 2013

Editorial: Taylor & Francis

JCR (año 2013): 0.507 (Posición 18/24, Cuartil Q3) (Tercil T2). ISSN: 0196-9722 (printed version); 1087-6553 (online version)

DOI: 10.1080/01969722.2013.832095

Autores (p.o. de firma): Emmanuel González, Concepción A. Monje, Lubomír Dorcák, Ján Terpák, Ivo Petrás Título: A Method For Incorporating Fractional-Order Dynamics Through PID Control System Retuning Ref.		
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.	Petrás	
Título: TEO: Full-Size Humanoid Robot Design Powered by a Fuel Cell System Ref.	Clave: A Volumen: 86 Número: 4 Fecha: 2013 Editorial: Academic Publications, Ltd SCOPUS SCImago Journal Rank (SJR) (año 2013): 0.254 ISSN: 1311-8080 (Printed version); 1314-3395 (online version)	
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		
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	Clave: A Volumen: 43 Número: 3 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)	
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	Título: Functional Evaluation of ASIBOT: A New Approach on Po	<u> </u>
	Clave: A Volumen: 9 Número: 1 Fecha: 2012 Editorial: IOS Press JCR (año 2012): 0.483 (Posición 19/21, Cuartil Q4) (Tercil T3). ISSN: 1754-2103	—

Autores (p.o. firma): Blas M. Vinagre and Concepción A. Monje

Título: Fractional-order PID Control

Ref. revista	⊠ Lib	ro: PID Control i	n the Third Mille	nnium: Le	ssons Learned and
New Approaches Clave: CL Fecha: 2012 Editorial: Springer ISSN: 1430-9491 ISBN: 978-1-4471-242 DOI: 10.1007/978-1-4		Página	as, inicial: 465	final: 490	3
Autores (p.o. de firma Título: Optimized Frac	•		•	nagre	
Ref.	,	Número: 6	Páginas, inicia rcil T1).	l: 960	☐ Libro: final: 966
Autores (p.o. de firma Título: A New Approac	•	-		Robot Rh	-2
Ref.	Volumen: 29 Jniversity Press 2 (Posición 11/19,	Número: 6 Cuartil Q3) (Te	Páginas, inicia	bro: : 949 †	final: 957
Autores (p.o. de firma Título: Usability Asses					inal Cord Injury
Ref.	5 Journal Impact (20 ted version); 1748	Número: 010): 1.45	Páginas, inicia	l: 1	☐ Libro: final: 11

Autores (p.o. de firma): Vicente Feliu Título: Fractional-order S				رre, Dingyü Xue, and
Ref. ☐ revista 🔀	Libro: Fractional-orde	r Systems and Cont	rols. Fundamer	ntals and Applications
Clave: L Fecha: 2010 Editorial: Springer ISSN: 1430-9491 ISBN: 978-1-84996-334- DOI 10.1007/978-1-8499		Páginas, inicial: 1	final: 414	
Autores (p.o. de firma): (Título: Humanoid Robo Cooperation				re for Human-Robot
	Posición 19/21, Cuartil	o: 4 P <i>â</i>	☐ Libro: iginas, inicial: 2	225 final: 234
Autores (p.o. de firma): (Título: Tuning and Auto- *Premio al Mejor Artíc	tuning of Fractional Ord	ler Controllers for Ind	dustry Applicati	ions
		o: 7 Páginas, ir	☐ Libro: nicial: 798 fi	inal: 812
Autores (p.o. de firma): (Título: Tip position Contr	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •		•	Order Controller
	Control Theory and App Volumen: 1 Núme		Libro: nicial: 1451 fi	inal: 1460

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: Número: 9-10 Páginas, inicial: 1419 final: 1429 Clave: A Volumen: 13 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 Libro: Advances in Fractional Calculus: Theoretical Developments Ref. | | revista 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: Volumen: 3 Número: 3 Clave: A 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

_	Revista de la Real	Academia de las C	ciencias Exactas, Físicas y N	Naturales
Libro: Clave: A Fecha: 2005 Editorial: REALIGRA JCR: NA ISSN: 1137-2141	Volumen: 99 AF	Número: 2	Páginas, inicial: 241	final: 258
Autores (p.o. de firm Lanusse and Jocely Título: Optimal Tunii	n Sabatier		nagre, YangQuan Chen, Vi	cente Feliu, Patrick
Ref. revista Systems analysis, in Clave: CL Fecha: 2005 Editorial (si libro): UI ISBN: 3-86608-026-	nplementation and Volumen: pooks Verlag	simulation, system	Differentiation and Its Ap is identification and control inicial: 675 final: 686	plications. Part 3:
Vicente Feliu	•	•	Calderón, Blas M. Vinagre	
Ref. Prevista: Clave: A Fecha: 2004 Editorial: Kluwer Aca JCR (año 2004): 0.7 ISSN: 0924-090X DOI: 10.1007/s1107	74 (Posición 24/10	Número: 1-4	Páginas, inicial: 369 fina	l: 381
			lderón, C.A. Monje and Y.Q nal Control of Autonomous \	
Ref. revista: Clave: CL Fecha: 2003 Editorial (si libro): Sp ISSN: 0302-9743 ISBN: 978-3-540-20 DOI: 10.1007/978-3-	Volumen: oringer Verlag 221-9 (printed vers	LNCS,2809	ed System Theory – EURO0 Páginas, inicial: 337 fina 5210-2 (online version)	CAST 2003 I: 348

PARTICIPACIÓN EN CONTRATOS DE I+D DE ESPECIAL RELEVANCIA CON EMPRESAS Y/O ADMINISTRACIONES

1. Título del contrato/proyecto: Diseño y Fabricación de Piezas mediante Impresora 3D

Nº Referencia: 2018/00608/001

Empresa/Administración financiadora: Fundación Española de Ciencia y Tecnología (FECYT)

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Fundación Española de Ciencia y Tecnología (FECYT), Universidad Carlos III

de Madrid

Duración, desde: 04/11/18 hasta: 03/12/2018

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Santiago Martínez de la Casa Díaz

PRECIO TOTAL PROYECTO: 300 EUROS

2. Título del contrato/proyecto: Diseño, desarrollo y validación en entorno real de un sistema automatizado para inspección, limpieza y mantenimiento de las palas de aerogeneradores marinos

Nº Referencia: 2018/00475/001

Empresa/Administración financiadora: Arquimea Ingeniería, S.L.U.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Arquimea Ingeniería, S.L.U., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 26/09/18 hasta: 25/12/2019

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Juan Carlos González Víctores

PRECIO TOTAL PROYECTO: 87.514,70 EUROS

3. Título del contrato/proyecto: Asesoramiento técnico de la Universidad Carlos III de Madrid para la exposición "Nosotros, Robots", organizada por la Fundación Telefónica

Nº Referencia: 2018/00477/001

Empresa/Administración financiadora: Fundación Telefónica Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Fundación Telefónica, Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/07/2018 hasta: 03/02/2019

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Santiago Martínez de la Casa Díaz

PRECIO TOTAL PROYECTO: 4.800 EUROS

4. Título del contrato/proyecto: Premio Mujer y Tecnología 2018: Implementación de eslabones robóticos blandos

Nº Referencia: 2018/00236/001

Empresa/Administración financiadora: Fundación Orange Carácter (regional/nacional/internacional): Competitivo

Entidades participantes: Fundación Orange, Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/05/2018 hasta: 30/04/2020 Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

5. Título del contrato/proyecto: Administración y Evaluación de las Pruebas Feast de Eurocontrol para Candidatos a Controlador Aéreo de la Empresa SAERCO

Nº Referencia: 2017/00289/001

Empresa/Administración financiadora: SAERCO Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: SAERCO S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/05/2017 hasta: 30/04/2019 Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 12.000 EUROS

6. Título del contrato/proyecto: Asesoramiento Técnico para Programas Formativos de la Empresa Teras Aviación

Nº Referencia: 2016/00458/001

Empresa/Administración financiadora: Teras Aviación, S.L. Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Teras Aviación, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/09/2016 hasta: 31/08/2018 Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 12.000 EUROS

7. Título del contrato/proyecto: Control de un Eje de Locomoción de un Vehículo Rover para Exploración en Marte

Nº Referencia: 2016/00315/001

Empresa/Administración financiadora: Thales Alenia Space España, S.A.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Thales Alenia Space España, S.A., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 22/06/2016 hasta: 30/12/2016

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, María de los Ángeles Malfaz Vázquez

PRECIO TOTAL PROYECTO: 6.188 EUROS

8. Título del contrato/proyecto: Análisis y Especificaciones de la Actividad Aérea Vinculada a UAVs

Nº Referencia: 2016/00343/001

Empresa/Administración financiadora: Ommeron Aeronáutica, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Ommeron Aeronáutica, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/06/2016 hasta: 30/11/2016 Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 3.150 EUROS

9. Título del contrato/proyecto: Especificación Técnica para Desarrollo de Programa Formativo de Mecatrónica. Nº pedido A9750659G

Nº Referencia: 2016/00329/001

Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 29/04/2016 hasta: 29/07/2016

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Santiago Martínez de la Casa Díaz

PRECIO TOTAL PROYECTO: 15.000 EUROS

10. Título del contrato/proyecto: Especificación Técnica de un Curso de Conocimientos Básicos de Programación de MHCN

Nº Referencia: 2016/00191/001

Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 29/04/2016 hasta: 29/07/2016

Investigador principal: María Dolores Blanco Rojas, María de los Ángeles Malfaz Vázquez

PRECIO TOTAL PROYECTO: 9.412 EUROS

11. Título del contrato/proyecto: Especificación Técnica Curso Robótica Avanzada para Ingenieros de Proceso y Soporte a Taller, Robotics Training 2016

Nº Referencia: 2016/00331/001

Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 18/04/2016 hasta: 29/07/2016

Investigador principal: Alberto Jardón Huete, Juan Carlos González Víctores

PRECIO TOTAL PROYECTO: 9.485 EUROS

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

Nº Referencia: 2016/00194/001

Empresa/Administración financiadora: Ommeron Aeronáutica, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Ommeron Aeronáutica, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/02/2016 hasta: 30/04/2016 Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 2.460 EUROS

13. Título del contrato/proyecto: Análisis y Actuación de los Sistemas de Seguridad en caso de Accidentes de Aviación

Nº Referencia: 2016/00168/001

Empresa/Administración financiadora: Teras Aviación, S.L. Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Teras Aviación, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 01/01/2016 hasta: 30/06/2016 Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 1.318 EUROS

14. Título del contrato/proyecto: Especificación Técnica de Subcontratación del Desarrollo del Programa Formativo Curso Básico de Control Numérico para Operarios.

Nº Referencia: 2016/00043/001

Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 14/01/2016 hasta: 13/03/2016

Investigador principal: Alberto Jardón Huete, María Dolores Blanco Rojas

PRECIO TOTAL PROYECTO: 7.000 EUROS

15. Título del contrato/proyecto: Especificación Técnica para Desarrollo de Programa Formativo para Programación y Control de Robots

Nº Referencia: 2014/00587/001

Empresa/Administración financiadora: Airbus Operations, S.L.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Airbus Operations, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 28/11/2014 hasta: 27/01/2015

Investigador principal: Alberto Jardón Huete PRECIO TOTAL PROYECTO: 11.388 EUROS

16. Título del contrato/proyecto: Herramienta de Apoyo a la Evaluación de Habilidades del Controlador de Tráfico Aéreo.

Nº Referencia: 2014/00093/001

Empresa/Administración financiadora: FerroNats Air Traffic Services S.A.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: FerroNats Air Traffic Services S.A., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 02/01/2014 hasta: 01/01/2015 Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 11.852 EUROS

17. Título del contrato/proyecto: Adaptation of the 3D Scenario of the Aerodrome of Alicante for FerroNATS ATC Requirements.

Nº Referencia: 2013/00495/001

Empresa/Administración financiadora: FerroNats Air Traffic Services S.A.

Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: FerroNats Air Traffic Services S.A., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 13/12/2013 hasta: 02/04/2014 Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet

PRECIO TOTAL PROYECTO: 23.100 EUROS

18. Título del contrato/proyecto: Acuerdo Marco para la Provisión de Asistencia Técnica a la Universidad Carlos III como Proveedor de Formación de Navegación Aérea.

N° Referencia: 2013/0002944-20AM13PA-CE

Empresa/Administración financiadora: Ommeron Aeronautica, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Carácter (regional/nacional/internacional): Licitación de la Universidad Carlos III de Madrid Entidades participantes: Ommeron Aeronautica, S.L., Universidad Carlos III de Madrid

Duración, desde: 17/09/2013 hasta: 16/09/2015

Investigador principal: Concepción Alicia Monje Micharet, Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

PRECIO TOTAL PROYECTO: 1.000.000 EUROS

19. Título del contrato/proyecto: Cátedra Peugeot para fomento de la investigación en el Área de Ingeniería de Sistemas y Automática.

Empresa/Administración financiadora: Peugeot-Citröen Automóviles España S.A.

Carácter (regional/nacional/internacional): Nacional. Cátedra.

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, PSA Peugeot-Citröen

Duración desde: 16/02/1998 hasta: 31/12/2014

Investigador principal: Miguel Ángel Salichs Sánchez-Caballero, Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

PRECIO TOTAL PROYECTO: 641.881 EUROS

20. Título del contrato/proyecto: Desarrollo de Sistemas Integrados de Construcción.

Nº Referencia: 2009/00607/001

Empresa/Administración financiadora: DRAGADOS, S.A Carácter (regional/nacional/internacional): Artículo 83

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, DRAGADOS S.A.

Duración desde: 01/07/2009 hasta: 30/01/2010

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

PRECIO TOTAL PROYECTO: 10.000 EUROS

21. Título del contrato/proyecto: Proyecto de Investigación y Desarrollo de Nuevas Tecnologías en Métodos Mecánicos de Excavación, Tuneladoras, Sistemas de Guiado y Simulador de Operaciones.

Nº Referencia: 2006/04044/001

Empresa/Administración financiadora: DRAGADOS, S.A Carácter (regional/nacional/internacional): Proyecto PROFIT

Entidades participantes: Universidad Carlos III de Madrid, DRAGADOS S.A.

Duración desde: 01/01/2006 hasta: 26/11/2008

Investigador principal: Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós

PRECIO TOTAL PROYECTO: 310.000 EUROS

ACTIVIDADES DE TRASFERENCIA DE TECNOLOGÍA

Indicar la actividad realizada, la dedicación temporal y modo de participación, el ámbito territorial, la vigencia y presupuesto, y cualquier contribución relevante en: Resultados de actividades de transferencia de tecnología, introducción de mejoras de productos en el mercado o en procesos en marcha, Participación en la generación de empresas spin-off basadas en innovaciones tecnológicas, Desarrollo de competencias / habilidades tecnológicas, Puesta en marcha de nuevas técnicas o procedimientos, mantenimiento de grandes instalaciones, o equipamientos complejos, Realización de servicios tecnológicos: homologación, calibración, análisis u otros.

PATENTES Y MODELOS DE UTILIDAD

INVENTORES/AS (p.o. de firma): TÍTULO:

Nº DE SOLICITUD: PAÍS DE PRIORIDAD: FECHA DE PRIORIDAD:

ENTIDAD TITULAR: PAÍSES A LOS QUE SE HA EXTENDIDO: EMPRESA/S QUE LA ESTA/N EXPLOTANDO:

ESTANCIAS EN CENTROS DE INVESTIGACIÓN

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

Centro: BioRobotics Institute - Scuola Superiore Sant'Anna

Localidad: Pisa País: Italia

Fecha: 5 de Octubre 2019 – 24 de Enero 2020

Duración: 3 meses, 19 días

Tema: Aplicación de Controladores Fraccionarios al Control de Robots Blandos

Clave: P

Centro: Institut für Robotik und Mechatronik - DLR (National Aeronautics and Space Research Centre of

the Federal Republic of Germany)

Localidad: Munich País: Alemania

Fecha: 1 de Junio 2015 – 31 de Agosto 2015

Duración: 3 meses

Tema: Aplicación de Controladores Fraccionarios al Control de Robots Humanoides Blandos

Clave: P

Centro: Universidad Carlos III de Madrid, Escuela Politécnica Superior, Departamento de Ingeniería de

Sistemas y Automática

Localidad: Madrid País: España

Fecha: 1 de Septiembre 2006 – 31 de Octubre 2006

Duración: 2 meses

Tema: Aplicación de Controladores Fraccionarios al Control de Plataformas Robóticas

Clave: P, I

Centro: Center for Self-Organizing Intelligent Systems (CSOIS), Universidad Estatal de Utah, EEUU

Localidad: Logan, Utah País: EEUU

Fecha: 1 de Julio 2005 – 30 de Septiembre 2005

Duración: 3 meses

Tema: Autosintonía de Controladores Fraccionarios (Auto-Tuning of Fractional Order PID Controllers)

Clave: I, D

Centro: Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Castilla-La Mancha

Localidad: Ciudad Real País: España

Fecha: 1 de Abril 2005 – 1 de Junio 2005

Duración: 2 meses

Tema: Control Fraccionario de un Brazo de Robot Flexible

Clave: D

Centro: Laboratoire d'Automatique et Productique de la Universidad de Burdeos I, Equipo CRONE

Localidad: Burdeos País: Francia

Fecha: 1 de Julio 2004 – 30 de Septiembre 2004

Duración: 3 meses

Tema: Compensadores de Orden No Entero

Clave: D

Centro: Laboratoire d'Automatique et Productique de la Universidad de Burdeos I, Equipo CRONE

Localidad: Burdeos País: Francia

Fecha: 1 de Julio 2003 – 30 de Septiembre 2003

Duración: 3 meses

Tema: Diseño de Controladores PID Fraccionarios

Clave: D

CONGRESOS

Autores: Lisbeth Mena, Luis Nagua, Jorge Muñoz, Concepción A. Monje and Carlos Balaguer

Título: New approach on soft link design and control Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Robótica e Inteligencia Artificial: Retos y Nuevas Oportunidades, RoboCity2030

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:

ISBN:

Lugar de celebración: ETSII-UPM, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España

Fecha: 10 de Diciembre de 2019

Autores: Lisbeth Mena, Concepción A. Monje, Luis Nagua, Jorge Muñoz, Carlos Balaguer Título: Sensorización de un sistema de eslabón blando actuando como cuello robótico

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2019

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 98-102

ISBN: 978-84-09-12133-5

Lugar de celebración: Alicante, España

Fecha: 13-14 Junio 2019

Autores: Jorge Muñoz, Concepción A. Monje, Fernando Martín, Carlos Balaguer

Título: A Novel Robust Method for the Elbow of the Humanoid Robot TEO based on a Fractional Order

PD Controller

Tipo de participación: Oral

Congreso: 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS'2018

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 6378-6383

ISBN: 978-1-5386-8094-0

Lugar de celebración: Madrid, España

Fecha: 01-05 Octubre 2018

Autores: Luis Nagua, Jorge Muñoz, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer Título: A First Approach to a Proposal of a Soft Robotic Link Acting as a Neck

Tipo de participación: Póster

Congreso: XXXIX Jornadas de Automática

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 522-529

ISBN: 978-84-09-04460-3

Lugar de celebración: Badajoz, España

Fecha: 05-07 Septiembre 2018

Autores: Luis Nagua, Concepción A. Monje, Jorge Muñoz, Carlos Balaguer Título: Design and performance validation of a cable-driven soft robotic neck

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2018

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-6

ISBN: 978-84-09-02877-1

Lugar de celebración: Valladolid, España

Fecha: 14-15 Junio 2018

Autores: Sin autor, sólo asistencia Título: Sin título, sólo asistencia Tipo de participación: asistencia

Congreso: XXXVIII Jornadas de Automática

Lugar de celebración: Gijón, España

Fecha: 6-8 Septiembre 2017

Autores: Sin autor, sólo asistencia

Título: Workshop: Rethinking Robotics for the Robot Companion of the Future: the RoboCom++ Fet-

Flagship Proof of Concept Project Tipo de participación: asistencia

Congreso: 26th IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication,

ROMAN'18

Lugar de celebración: Lisboa, Portugal

Fecha: 28 Agosto 2017

Autores: B. Deutschmann, C. Ott, C. A. Monje, C. Balaguer

Título: Robust Motion Control of a Soft Robotic System Using Fractional Order Control

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 26th International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region, RAAD 2017:

Advances in Service and Industrial Robotics, Springer, Cham.

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 147-155 ISBN: 978-3-319-61275-1 (printed version); 978-3-319-61276-8 (online version)

DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-319-61276-8_17

Lugar de celebración: Turín, Italia

Fecha: 21-23 Junio 2017

Autores: C. A. Monje, C. Balaguer

Título: RoboCom++: Rethinking Robotics for the Robot Companion of the Future

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2017

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-5

ISBN: 978-84-697-3742-2

Lugar de celebración: Valencia, España

Fecha: 8-9 Junio 2017

Autores: C. A. Monje, C. Balaguer

Título: HUMASoft: Diseño y Control de Eslabones Blandos para Robots Humanoides

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2017

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-6

ISBN: 978-84-697-3742-2

Lugar de celebración: Valencia, España

Fecha: 8-9 Junio 2017

Autores: C. A. Monje, C. Balaguer, B. Deutschmann, C. Ott Título: Fractional Order Control of a Soft Robotic System

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Advances in Cooperative Robotics - 19th International Conference on Climbing and Walking

Robots and the Support Technologies for Mobile Machines, CLAWAR 2016

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 771-779

ISBN: 978-981-3149-12-0

Lugar de celebración: Londres, Reino Unido

Fecha: 12-14 Septiembre 2016

Autores: L. González-Juárez, C. A. Monje, S. Castaño, A. Contreras

Título: Fractional Order Control Applied to Distributed Energy Resources in Smart Grids

Tipo de participación: Poster

Congreso: 3rd Mexican Workshop in Fractional Calculus

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-6

ISBN: NA

Lugar de celebración: Zacatecas, México

Fecha: 11-16 Septiembre 2016

Autores: Verónica González, Concepción A. Monje, Luis Moreno, Carlos Balaguer

Título: Planificación de Trayectorias para UAVs con Fast Marching Square Adaptadas a

Páginas: 856-862

Requerimientos de Vuelo Tipo de participación: Poster

Congreso: XXXVII Jornadas de Automática Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

ISBN: 978-84-617-4298-1

Lugar de celebración: Madrid, España Fecha: 07-09 Septiembre 2016

Autores: Verónica González, Concepción A. Monje, Luis Moreno, Carlos Balaguer

Título: Fast Marching Square Method for UAVs Mission Planning with consideration of Dubins Model

Constraints

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 20th IFAC Symposium on Automatic Control in Aerospace (ACA'16)

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Volumen: 49 Número: 17 Páginas: 164-169

ISSN: 2405-8963

Lugar de celebración: Sherbrooke, Quebec, Canadá

Fecha: 21-25 Agosto 2016

Autores: Sin autor, sólo asistencia Título: Sin título, sólo asistencia

Tipo de participación:

Congreso: Soft Robotics Week 2016: Trends, Applications and Challenges of Soft Robots

Lugar de celebración: Livorno, Italia

Fecha: 25-30 Abril 2016

Autores: Verónica González, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer

Título: Planificación de Trayectorias con Vehículos Aéreos No Tripulados en un Entorno Aeroportuario

Tipo de participación: Poster

Congreso: XXXVI Jornadas de Automática

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 459-465

ISBN: 978-84-15914-12-9

Lugar de celebración: Bilbao, España Fecha: 02-04 Septiembre 2015

Autores: Daniel Hernández, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer

Título: Generation and Adaptation of Robot Skills Models

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 14th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots (Humanoids'14)

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 173-178

ISBN: 978-1-4799-7173-2/14

Lugar de celebración: Madrid, España

Fecha: 18-20 Noviembre 2014

Autores: Verónica González, Concepción A. Monje, Carlos Balaguer

Título: Planificación de Misiones de Vehículos Aéreos No Tripulados con Fast Marching en un Entorno

3D

Tipo de participación: Poster

Congreso: XXXV Jornadas de Automática

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 19-25

ISBN: 978-84-697-0589-6

Lugar de celebración: Valencia, España

Fecha: 03-05 Septiembre 2014

Autores: Daniel Hernández, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer Título: Knowledge Base Representation for Humanoid Robot Skills

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 19th IFAC World Congress

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 3042-3047

ISBN: 978-3-902823-62-5

ISSN: 1474-6670

Lugar de celebración: Cape Town, Sudáfrica

Fecha: 24-29 Agosto 2014

Autores: Daniel Hernández, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer

Título: Generation of New Robot Skills from Learned Skills

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 19th IFAC World Congress

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 3030-3035

ISBN: 978-3-902823-62-5

ISSN: 1474-6670

Lugar de celebración: Cape Town, Sudáfrica

Fecha: 24-29 Agosto 2014

Autores: Daniel Hernández, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer

Título: Framework for Learning and Adaptation of Robot Skills to Task Constraints

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Robot 2013: First Iberian Robotics Conference, Advances in Intelligent Systems and

Computing

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 557-572

ISBN: 978-3-319-03412-6

ISSN: 2194-5357

DOI: 10.1007/978-3-319-03413-3_41

Lugar de celebración: Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España

Fecha: 28-29 Noviembre 2013

Autores: M. González Fierro, C. A. Monje, C. Balaguer

Título: Robust Control of a Reduced Humanoid Robot Model using Genetic Algorithms and Fractional

Calculus

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Mathematical Methods in Engineering International Conference, MME2013

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 183-194

ISBN: Unavaibale

Lugar de celebración: Porto, Portugal

Fecha: 22-26 Julio de 2013

Autores: D. Hernández, C. A. Monje, C. Balaguer

Título: Cognitive Model Framework for Learning and Adaptation of Robot Skills to Task Constraints

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 12º Workshop Robots Personales y Asistenciales, RoboCity2030 Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 47-66

ISBN: 978-84-695-8175-9

Lugar de celebración: ETSI Informática, UNED, Madrid, España

Fecha: 4 de Julio de 2013

Autores: M. González Fierro, C. A. Monje, V. González, C. Balaguer

Título: Evolutionary Fractional Order Control of a Humanoid Robot Modeled as a Triple Inverted

Pendulum

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 11° 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 Balaquer

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 PlλDμ 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: 6° 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

59

Autores: Concepción A. Monje, Paolo Pierro, and Carlos Balaguer

Título: Performing Collaborative Tasks with the Humanoid Robot RH-1. A Novel Control Architecture

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 12th International Conference on Climbing and Walking Robots, CLAWAR 2009

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 74-81

ISBN: 978-981-4291-26-2

Lugar de celebración: Istambul, Turkey

Fecha: 09-11 Septiembre 2009

Autores: Guillermo E. Santamaría, Inés Tejado, Blas M. Vinagre, and Concepción A. Monje

Título: Fully Automated Tuning and Implementation of Fractional PID Controllers

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: ASME 2009 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and

Information in Engineering Conference, DETC2009/MSNDC

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-9

ISBN: 978-0-7918-3856-3

Lugar de celebración: San Diego, USA Fecha: 30 Agosto-02 Septiembre 2009

Autores: Concepción A. Monje, Paolo Pierro, and Carlos Balaguer

Título: Pose Control of the Humanoid Robot RH-1 for Mobile Manipulation

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 14th International Conference on Advanced Robotics, ICAR 2009 Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 26-31

ISBN: 978-1-4244-4855-5

Lugar de celebración: Munich, Germany

Fecha: 22-26 Junio 2009

Autores: Paolo Pierro, Concepción A. Monje, and Carlos Balaguer

Título: Modelling and Control of the Humanoid Robot RH-1 for Collaborative Tasks

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Humanoids 2008

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 125-131

ISBN: 978-1-4244-2822-9

Lugar de celebración: Daejeon, Korea

Fecha: 01-03 Diciembre 2008

Autores: Concepción A. Monje Micharet, Eduardo Liceaga-Castro, Mario R. Arbulu, Dimitry Kaynov,

Pavel Staraverov, Paolo Pierro, Carlos Pérez, Luís Pabón, Carlos Balaguer

Título: Control de la Caminata del Robot Humanoide RH-1

Tipo de participación: Poster

Congreso: XXIX Jornadas de Automática. Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

ISBN: 978-84-691-6833-7

Lugar de celebración: Tarragona, España

Fecha: 03-05 Septiembre 2008

Autores: Concepción A. Monje, Eduardo Liceaga-Castro, and Jesús Liceaga-Castro

Título: Fractional Order Control of an Unmanned Aerial Vehicle (UAV)

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia Congreso: 17th IFAC World Congress, 2008

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 15285-15290

ISBN: 978-3-902661-00-5

Lugar de celebración: Seoul, Korea

Fecha: 06-11 Julio 2008

Autores: C. A. Monje, E. Liceaga-Castro, M. Arbulu, D. Kaynov, P. Staroverov, P. Pierro, C. Pérez, L.

Pabón, C. Balaguer

Título: Modelado y Control del Robot Humanoide RH-1 Mediante el Modelo del Péndulo Invertido

Simple

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 4° 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: 4° 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: 4° Workshop Robots Personales y Asistenciales, RoboCity2030

Páginas:

Publicación: Actas del Workshop (Proceedings) Páginas: 227-236

ISBN: 978-84-691-3824-3

Lugar de celebración: Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid

Fecha: 29 de Mayo 2008

Autores: Concepción A. Monje, Blas M. Vinagre, Antonio J. Calderón, José I. Suárez and Inés Tejado

Título: Some Experiences in Linear and Nonlinear Fractional Order Control

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: Symposium on Applied Fraccional Calculus, SAFC'07

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:

ISBN:

Lugar de celebración: Badajoz, Extremadura, España

Fecha: 15-17 Octubre 2007

Autores: Blas M. Vinagre, Concepción A. Monje and Inés Tejado Título: Reset and Fractional Integrators in Control Applications

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: ICCC 2007. 8th International Carpathian Control Conference

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 754-

757

ISBN: 978-80-8073-805-1

Lugar de celebración: High Tatras, Slovak Republic

Fecha: 24-27 Mayo 2007

Autores: Joaquín Cervera, Alfonso Baños, Concepción A. Monje and Blas M. Vinagre

Título: Tuning of Fractional PID Controllers by Using QFT

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: IEEE IECON'06. The 32nd Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 5402-5407

ISBN: 1-4244-0136-4

Lugar de celebración: Paris, Francia

Fecha: Noviembre 2006

Autores: Blas M. Vinagre and Concepción A. Monje Título: Fractional Order Control. A Critical Review Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: CONTROLO 2006. 7th Portuguese Conference on Automatic Control Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:

ISBN: 978-972-97025-2-5

Lugar de celebración: Lisboa, Portugal

Fecha: Septiembre 2006

Autores: Concepción A. Monje, Blas M. Vinagre, Vicente Feliu and YangQuan Chen

Título: On Auto-Tuning of Fraccional Order PIλDμ Controllers

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: FDA'06. Second IFAC Workshop on Fractional Differentiation and Its Application

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 95-100

Páginas: 95-100

ISBN: 972-8688-42-3 / 978-972-8688-42-4

Lugar de celebración: Porto, Portugal

Fecha: Julio 2006

Autores: YangQuan Chen, Huifang Dou, Blas M. Vinagre and Concha A. Monje

Título: A Robust Tuning Method for Fractional Order PI Controllers

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: FDA'06. Second IFAC Workshop on Fractional Differentiation and Its Application Publicación: Actas del congreso (Proceedings)

Páginas: 83-88

Páginas: 83-88

ISBN: 972-8688-42-3 / 978-972-8688-42-4

Lugar de celebración: Porto, Portugal

Fecha: Julio 2006

Autores: V. Feliu, B. M. Vinagre, C. A. Monje

Título: Fractional control of a single-link flexible manipulator

Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: ASME 2005 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and

Information in Engineering Conference

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 1-10

ISBN: 0-7918-3766-1

Lugar de celebración: Long Beach, California, EE.UU

Fecha: Septiembre 2005

Autores: Concepción A. Monje Micharet

Título: Auto-tuning of Fractional $PI\lambda D\mu$ 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 $\lambda D\mu$ Controllers

Tipo de participación: Conferencia por invitación

Congreso: Research Lecture

Lugar de celebración: Center for Self-Organizing and Intelligent System (CSOIS), Utah, EE.UU

Páginas: 419-426

Páginas:

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)

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)

ISBN: 0-08-045108-X

Lugar de celebración: Praga, Rep. Checa

Fecha: Julio 2005

Autores: Concepción A. Monje, Antonio J. Calderón, Blas M. Vinagre, Vicente Feliu

Título: The Fractional Order Lead Compensator Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 2nd IEEE International Conference on Computational Cybernetics (ICCC'04)

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 347-352

ISBN: 3-902463-02-3

Lugar de celebración: Viena, Austria

Fecha: Agosto-Sept. 2004

Autores: A. J. Calderón, C. A. Monje, B. M. Vinagre, V. Feliu

Título: Implantación de controladores de orden fraccionario mediante autómatas programables

Tipo de participación: Poster

Congreso: XXV Jornadas de Automática.

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas:

ISBN: 84-688-7460-4

Lugar de celebración: Ciudad Real, España

Fecha: Septiembre 2004

Autores: C. A. Monje, B. M. Vinagre, Y. Q. Chen, V. Feliu, P. Lanusse, J. Sabatier

Título: Proposals for fractional PIλDμ tuning Tipo de participación: Comunicación/Ponencia

Congreso: 1st IFAC Congress on Fractional Differentiation and its Applications, FDA'04

Publicación: Actas del congreso (Proceedings) Páginas: 156-161

Lugar de celebración: Bordeaux, Francia

Fecha: Julio 2004

Autores: B. M. Vinagre, C. A. Monie, 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 Monie 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. Monie

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)

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

Páginas: 26-30

CALIFICACIÓN: Pendiente

TÍTULO: Nueva Estrategia De Control A Bajo Nivel Para Robots Humanoides

DOCTORANDO/A: Jorge Muñoz Yáñez-Barnuevo

UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior

AÑO: En desarrollo

CALIFICACIÓN: Pendiente

TÍTULO: Unmanned Aerial Vehicle Mission Planning Based on Fast Marching Square Planner and Differential Evolution

DOCTORANDO/A: Verónica González Pérez

UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior

AÑO: 26 de septiembre de 2018

CALIFICACIÓN: Sobresaliente Cum Laude

TÍTULO: Robot Skills Adaptation of Learned Models with Task Contraints

DOCTORANDO/A: Daniel Hernández García

UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior

AÑO: 27 de Octubre de 2014

CALIFICACIÓN: Sobresaliente Cum Laude

TÍTULO: Stabilizer Architecture for Humanoid Robots Collaborating With Humans.

DOCTORANDO/A: Paolo Piero

UNIVERSIDAD: Universidad Carlos III de Madrid FACULTAD/ESCUELA: Escuela Politécnica Superior

AÑO: 20 de Junio de 2012

CALIFICACIÓN: Sobresaliente Cum Laude

INVESTIGADORES DE REFERENCIA

APELLIDOS, NOMBRE: Laschi, Cecilia

RELACIÓN PROFESIONAL CON EL SOLICITANTE: Colaborador

(Profesor-tutor, Director de investigación, Empleador-jefe, Colaborador, Otros)

DURACIÓN DE LA RELACIÓN (indicar fechas): 2017 - Actualidad

ORGANISMO AL QUE PERTENECE EN LA ACTUALIDAD: BioRobotics Institute, Scuola Superiore Sant'Anna. Pisa. Italy.

CARGO: Directora de Soft Robotics Area
TELÉFONO: +39 050-883486 CORREO ELECTRÓNICO: cecilia.laschi@santannapisa.it

APELLIDOS. NOMBRE: Ott. Christian

RELACIÓN PROFESIONAL CON EL SOLICITANTE: Colaborador (Profesor-tutor, Director de investigación, Empleador-jefe, Colaborador, Otros)

DURACIÓN DE LA RELACIÓN (indicar fechas): 2015 - Actualidad

ORGANISMO AL QUE PERTENECE EN LA ACTUALIDAD: Institut für Robotik und Mechatronik - National Aeronautics and Space Research Centre of the Federal Republic of Germany (DLR), Munich, Germany.

CARGO: Director de Departamento TELÉFONO: +49 (0)815328-3464

CORREO ELECTRÓNICO: Christian.Ott@dlr.de

APELLIDOS, NOMBRE: Chen, YangQuan

RELACIÓN PROFESIONAL CON EL SOLICITANTE: Colaborador (Profesor-tutor, Director de investigación, Empleador-jefe, Colaborador, Otros)

DURACIÓN DE LA RELACIÓN (indicar fechas): 2003 - Actualidad

ORGANISMO AL QUE PERTENECE EN LA ACTUALIDAD: UCMERCED - University of California, Merced. Mechatronics, Embedded Systems and Automation Laboratory (MESA Lab), Merced, California, USA.

CARGO: Director del laboratorio

TELÉFONO: 209-2284398 CORREO ELECTRÓNICO: ychen53@ucmerced.edu

APELLIDOS, NOMBRE: Lanusse, Patrick

RELACIÓN PROFESIONAL CON EL SOLICITANTE: Colaborador (Profesor-tutor, Director de investigación, Empleador-jefe, Colaborador, Otros)

DURACIÓN DE LA RELACIÓN (indicar fechas): 2003 - Actualidad

ORGANISMO AL QUE PERTENECE EN LA ACTUALIDAD: Integration from Materials to Systems Laboratory, UMR 5218 CNRS / IPB / Université de Bordeaux, Automatic Control Group, CRONE Team, Bordeaux, France.

CARGO: Profesor titular

TELÉFONO: +33 (0)5 4000 8341 CORREO ELECTRÓNICO: Patrick.Lanusse@ims-bordeaux.fr

EXPERIENCIA EN ORGANIZACIÓN DE ACTIVIDADES DE I+D

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

Título: IEEE Control Systems Magazine. Special Issue on Control of Soft Robots

Tipo de actividad: Guest Editor Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2020.

Título: International Journal of Frontiers in Robotics and Al. Research Topic on Advances in Modelling

and Control of Soft Robots

Tipo de actividad: Guest Editor Ámbito: Internacional

Fecha: Enero 2020.

Título: 2019 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2019),

Macau, China.

Tipo de actividad: Senior Editor Ámbito: Internacional

Fecha: 04-08 Noviembre de 2019

Título: IROS 2019 Workshop on Advances in Soft Robots Control, Macau, China.

Tipo de actividad: Worshop organizer / Ámbito: Internacional

Workshop Chair

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 Al. 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: Worshop organizer / Ámbito: Internacional

Workshop Chair

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 / Ámbito: Internacional

Workshop Chair

Fecha: 26-27 Mayo de 2016

Título: 2016 28th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2016, Yinchuan, China.

Tipo de actividad: Associate Editor Ámbito: Internacional

Fecha: 28-30 Mayo de 2016

Título: 13th Robocity2030 Workshop: EU Projects Results in the Frame of the Madrid's Regional Robotic Hub RoboCity2030, Madrid, Spain.

Tipo de actividad: Organizing Committee / Editor Ámbito: Internacional

Fecha: 11 Diciembre de 2015

Título: 2014 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, Madrid, Spain.

Tipo de actividad: Local Chair Ámbito: Internacional

Fecha: 18-20 Noviembre de 2015

Título: 2015 27th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2015, Qingdao of Shandong

Province, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 23-25 Mayo de 2015

Título: 2014 26th Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2014, Changsha of Hunan

Province, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 31 Mayo-2 Junio de 2014

Título: Robocity 2013: Robots para los ciudadanos, Madrid, España.

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Nacional

Fecha: 27 Septiembre de 2013

Título: 2013 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2013, Guiyang of Guizhou, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 25-27 Mayo de 2013

Título: Robocity 2012: Robots para los ciudadanos, Madrid, España.

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Nacional

Fecha: 7-8 Junio de 2012

Título: International Journal of Mechanical Engineering and Robotics, IJMERR 2012.

Tipo de actividad: Editorial Board Ámbito: Internacional

Fecha: Enero de 2012. En vigor.

Título: 2012 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2012, Taiyuan, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 23-25 Mayo de 2012

Título: IFAC Technical Commitee 2.5 on Robust Control.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 2011. En vigor.

Título: IFAC Technical Commitee 4.3 on Robotics.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 2011. En vigor.

Título: 2011 IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded Systems and Applications, MESA'11, Washington, DC, EEUU.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 28-31 Agosto de 2011

Título: 2011 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2011, Mianyang, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 23-25 Mayo de 2011

Título: 2010 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC 2010, Xuzhou, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 26-28 Mayo de 2010

Título: 2009 Chinese Conference on Decision and Control, CCDC'09, Guilin, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 17-19 Junio de 2009

Título: 2008 IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, Madrid, Spain.

Tipo de actividad: Chairman Ámbito: Internacional

Fecha: 1-3 Diciembre de 2008

Título: 2008 IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded Systems and Applications, MESA'08, Beijing, China.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 12-15 Octubre de 2008

Título: Conference on Decision and Control, CCDC'08, Yantai, China

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 02-04 Julio de 2008

Título: Symposium on Applied Fractional Calculus, SAFC'07, Badajoz, Extremadura, España

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 15-17 Octubre de 2007

Título: 2007 IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded Systems and Applications, MESA'07, Las Vegas, EEUU.

Tipo de actividad: Technical Program Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 04-07 Septiembre de 2007

Título: 2005 ASME International Design Engineering Technical Conferences and Computers and

Information in Engineering Conferences, 2005, Long Beach, California, EEUU.

Tipo de actividad: Chairman Ámbito: Internacional

Fecha: 24-28 Septiembre de 2005

Título: Fractional Differentiation and Its Applications, FDA'04, Burdeos, Francia

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Internacional

Fecha: 19-21 Julio de 2004

Título: Jornadas sobre Sistemas Inteligentes Vehiculares y Robótica Móvil, Badajoz, Extremadura,

España

Tipo de actividad: Organizing Committee Ámbito: Nacional

Fecha: 17 de Mayo de 2004

INDICADORES GENERALES DE CALIDAD DE LA PRODUCCIÓN CIENTÍFICA

- Tesis doctorales dirigidas: 3 (y otras 3 en proceso).
- Citas totales: 4481 (Google Scholar).
- Promedio de citas al año (últimos 5 años): 520 (Google Scholar).
- **Índice h:** 22 (Google Scholar).
- **Índice i10:** 28 (Google Scholar).
- ResearchGate Score: 23,57, una puntuación mayor que la del 70% de miembros de la comunidad ResearchGate.
- Número total de publicaciones indexadas JCR: 34*.
- Publicaciones en primer tercil T1: 10.
- Publicaciones en segundo tercil T2: 12.
- Publicaciones en tercer tercil T3: 12**.
- Publicaciones en primer cuartil Q1: 8.
- Publicaciones en segundo cuartil Q2: 6.
- Publicaciones en tercer cuartil Q3: 11.

- Publicaciones en cuarto cuartil Q4: 9***.
- Número total de libros: 1.
- Número total de capítulos de libro: 5.
- Número total de publicaciones no indexadas: 4.
- Número total de publicaciones en congresos: +70.
- Número total de publicaciones: +100.
- Número total de proyectos competitivos europeos: 8 (IP: 1).
- Número total de proyectos competitivos nacionales: 8 (IP: 1).
- Número total de proyectos competitivos regionales: 7.
- Número total de proyectos con empresa: 21 (IP: 14).
- Número total de proyectos siendo IP: 16.
- Número total de ayudas Ministerio y UC3M para preparación proyectos: 22.
- Complementos de investigación retributivos de la UC3M: 2 (2016-2018, 2018-2020).
- Complementos de investigación retributivos de la CAM: de 2006 a 2019.
- Sexenios de investigación: 2.
- * Las publicaciones indexadas en JCR incluyen 2 revistas indexadas con fecha posterior a la publicación correspondiente.
- ** Las publicaciones T3 incluyen 2 revistas indexadas en JCR con fecha posterior a la publicación correspondiente.
- *** Las publicaciones Q4 incluyen 2 revistas indexadas en JCR con fecha posterior a la publicación correspondiente.

PREMIOS Y RECONOCIMIENTOS

- 1. PREMIO AL MEJOR ARTÍCULO PUBLICADO EN SPECIAL ISSUE ON MODELLING AND CONTROL OF HUMANOID ROBOTS DE LA REVISTA INTERNATIONAL JOURNAL OF HUMANOID ROBOTICS (TERCIL 4). AÑO 2020.
- 2. RECONOCIMIENTO EN EL LIBRO "TRANSFORMANDO SUEÑOS EN REALIDADES" DE IVÁN OJANGUREN. EDITORIAL XXXXX. AÑO 2020.
- 3. PREMIO GIGANTE EXTREMEÑO AYUNTAMIENTO PUEBLA ALCOCER, BADAJOZ. AÑO: 20 DE DICIEMBRE 2019.
- 4. PREMIO ADA BYRON A LA MUJER TECNÓLOGA UNIVERSIDAD DE DEUSTO. AÑO: 16 DE MAYO 2019.
- 5. DEPOSITO DE LEGADO CIENTÍFICO EN LA "CAJA DE LAS LETRAS" INSTITUTO CERVANTES. AÑO: 18 DE DICIEMBRE 2019.
- 6. MIEMBRO FUNDACIONAL DE LA RED "MUJERES INFLUYENTES DE EXTREMADURA". AÑO: 2019.
- 7. RECONOCIDA COMO UNA DE LAS 500 PERSONALIDADES MÁS INFLUYENTES DE ESPAÑA EN 2019, SEGÚN EL INFORME ANUAL TOP 500 DE PERSONALIDADES MÁS INFLUYENTES DE LA FUNDACIÓN MARQUÉS DE OLIVA. AÑO: 2019.
- 8. RECONOCIMIENTO EN EL LIBRO "LOS HÁBITOS COTIDIANOS DE LAS PERSONAS QUE TRIUNFAN" DE BEGOÑA DEL PUEYO. EDITORIAL CONECTA. AÑO 2019.

- 9. RECONOCIMIENTO EN EL LIBRO "NOSOTRAS, HISTORIAS DE MUJERES Y ALGO MÁS" DE ROSA MONTERO. EDITORIAL ALFAGUARA. AÑO 2018.
- 10. TOP 4 ELA. FUNDACIÓN LUZÓN UNIDOS CONTRA LA ELA. 30 DE NOVIEMBRE 2018.
- 11. RECONOCIMIENTO 'MUJER BRILLANTE' POR LA MARCA JOMA. AÑO: 18 DE SEPTIEMBRE 2018.
- 12. PREMIO EXCELENCIA INVESTIGADORA CONSEJO SOCIAL DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. AÑO: 17 DE ABRIL 2018.
- 13. PREMIO MUJER Y TECNOLOGÍA FUNDACIÓN ORANGE. AÑO: 7 DE MARZO DE 2018.
- 14. PREMIO MEJOR CIENTÍFICA ESPAÑOLA CONTEMPORÁNEA, ACCIÓN 'SELECCIÓN ESPAÑOLA DE CIENCIA', REVISTA QUO EN COLABORACIÓN CON CSIC, MARCA ESPAÑA Y LA SECRETARÍA DE ESTADO DE INNOVACIÓN, DENTRO DEL MINISTERIO DE ECONOMÍA. AÑO: 29 DE MAYO DE 2017.
- 15. CONCESIÓN DEL COMPLEMENTO DE INVESTIGACIÓN RETRIBUTIVO DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. AÑOS: 2016-2018, 2018-2020.
- 16. CONCESIÓN DEL COMPLEMENTO DE INVESTIGACIÓN RETRIBUTIVO DE LA COMUNIDAD DE MADRID (CAM). AÑOS: 2006-2019.
- 17. EVALUADORA EXPERTA DE LA COMISIÓN EUROPEA PARA PROYECTOS DEL PROGRAMA HORIZON 2020 Y POSTERIORES. AÑOS: 2017, 2018.
- 18. MIEMBRO DEL COMITÉ CIENTÍFICO-TÉCNICO PARA LA EVALUACIÓN DE PROYECTOS COMPETITIVOS DEL MINISTERIO DE ECONOMÍA Y COMPETITIVIDAD (MINECO) (desde 2017).
- 19. MIEMBRO DEL COMITÉ ASESOR DEL CENTRO DE EXCELENCIA DE AERONAVES PILOTADAS POR CONTROL REMOTO (desde 2017).
- 20. MIEMBRO RED EXPERTOS AGENCIA DE CERTIFICACIÓN E INNOVACIÓN ESPAÑOLA (ACIE) (desde 2017).
- 21. MIEMBRO RED EXPERTOS ENTIDAD DE CERTIFICACIÓN DNV GL (desde 2017).
- 22. RECONOCIMIENTO DE DOS SEXENIOS DE INVESTIGACIÓN (2004-2011; 2012-2017).
- 23. PREMIO AL MEJOR ARTÍCULO PUBLICADO EN LA REVISTA CONTROL ENGINEERING PRACTICE (TERCIL 1) EN EL PERIODO 2008-2010.
- 24. RECONOCIMIENTO DE TRES QUINQUENIOS DOCENTES (2002-2007; 2008-2012; 2013-2017).
- 25. CONCESIÓN DEL COMPLEMENTO DOCENTE RETRIBUTIVO DE LA UNIVERSIDAD CARLÓS 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

PROGRAMA 1. PARTICIPACIÓN EN EL INGENIERÍA PARA DE **ESTUDIANTES** INTERNACIONALES DE LA INTERNATIONAL SCHOOL DE LA UC3M. TUTORA DE ESTUDIANTES AMERICANOS DE LA UC3M. ASIGNATURAS: CONTROL ENGINEERING I, CONTROL ENGINEERING II, CONTROL OF AEROSPACE SYSTEMS. DURACIÓN: 15 horas por asignatura (Primer cuatrimestre curso 2013/2014, 15 horas; Segundo cuatrimestre curso 2013/2014, 45 horas; Primer cuatrimestre curso 2014/2015, 15 horas, Segundo cuatrimestre curso 2014/2015, 15 horas; Primer cuatrimestre curso 2015/2016, 15 horas, Segundo cuatrimestre curso 2015/2016, 15 horas; Primer cuatrimestre curso 2016/2017, 15 horas; Segundo cuatrimestre curso 2016/2017, 30 horas; Primer cuatrimestre curso 2017/2018, 15 horas; Segundo cuatrimestre curso 2017/2018, 30 horas); Segundo cuatrimestre curso 2018/2019, 30 horas).

2. CURSOS DE FORMACIÓN IMPARTIDOS A EMPRESAS:

- Curso Mecatrónica. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 20/05/2019 a 24/05/2019. Número de horas impartidas: 20h.
- Curso Mecatrónica. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 19/11/2018 a 23/11/2018. Número de horas impartidas: 20h.
- Curso Mecatrónica. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 18/12/2017 a 22/12/2017. Número de horas impartidas: 20h.
- Curso Robotics & Automation. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 08/05/2017 a 12/05/2017. Número de horas impartidas: 20h.
- Curso Básico de Automatización y Robots. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 20/06/2016 a 23/06/2016. Número de horas impartidas: 3h (jornada noche).
- Curso Básico de Automatización y Robots. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 20/06/2016 a 23/06/2016. Número de horas impartidas: 3h (jornada tarde).
- Curso Básico de Automatización y Robots. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 09/05/2016 a 12/05/2016. Número de horas impartidas: 6h.
- Curso Robotics & Automation. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 07/03/2016 a 11/03/2016. Número de horas impartidas: 8h.
- Curso Robotics & Automation. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 23/11/2015 a 27/11/2015. Número de horas impartidas: 8h.
- Curso Robotics & Automation. Centro: AIRBUS Operations S.L., Getafe. Financiación: AIRBUS Operations S.L. Temporalidad: 09/11/2015 a 13/11/2015. Número de horas impartidas: 8h.
- Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 05/05/2014 a 20/05/2014. Número de horas impartidas: 24h.
- Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 18/02/2013 a 28/02/2013. Número de horas impartidas: 9h.
- Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 20/02/2012 a 02/03/2012. Número de horas impartidas: 20h.
- Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 14/11/2011 a 25/11/2011. Número de horas impartidas: 20h.

- Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 16/11/2009 a 27/11/2009. Número de horas impartidas: 20h.
- Curso intensivo de Robótica. Centro PSA Peugeot-Citröen Madrid. Financiación: Peugeot-Citröen S.A. Temporalidad: 26/10/2009 a 06/11/2009. Número de horas impartidas: 20h.
- Diseño de Página WEB. Consultoría de Formación y Proyectos de Extremadura, S.L. Temporalidad: 23/03/2006 a 19/04/2006. Número de horas impartidas: 38h.
- 3. ALTA PUNTUACIÓN EN LAS ENCUESTAS DE EVALUACIÓN, CON MÁS DE 30 CARTAS DE FELICITACIÓN HACIENDO MENCIÓN A LOS BUENOS RESULTADOS OBTENIDOS EN LAS ENCUESTAS.
- 4. TUTORIZACIÓN DE MÁS DE 100 TRABAJOS FIN DE MÁSTER, TRABAJOS DE INVESTIGACIÓN TUTELADOS, TRABAJOS FIN DE GRADO, PROYECTOS FIN DE CARRERA, TRABAJOS DIRIGIDOS, PRÁCTICAS EXTERNAS EN EMPRESA, BECAS DE COLABORACIÓN DE ÚLTIMO CURSO Y PRÁCTICAS ACADÉMICAS EXTRACURRICULARES EN LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID.
- 5. TRIBUNAL DE MÁS DE 130 TESIS DE MÁSTER, TRABAJOS FIN DE GRADO Y PROYECTOS FIN DE CARRERA EN LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID.
- 6. PARTICIPACIÓN EN DIVERSOS PROYECTOS DE INNOVACIÓN DOCENTE EN LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID: "AVANZA", CURSO ACADÉMICO 2016/2017; "COMPAÑEROS", CURSO ACADÉMICO 2008/2009, 2009/2010, 2010/2011, 2011/2012, 2012/2013, 2013/2014, 2014/2015, 2015/2016, 2016/2017, 2017/2018, 2018/2019, 2019/2020; "APOYO A EXPERIENCIAS DE INNOVACIÓN E INTERNACIONALIZACIÓN DOCENTE", CURSO ACADÉMICO 2010/2011, 2011/2012; "APOYO PARA FOMENTAR LA INTERNACIONALIZACIÓN DE LA DOCENCIA E IMPULSAR Y ADAPTAR LA DOCENCIA DE LA/S ASIGNATURA/S IMPARTIDAS AL IDIOMA INGLÉS", CURSO ACADÉMICO 2012/2013; "APOYO PARA ADAPTAR LA METODOLOGÍA DIDÁCTICA DE LOS NUEVOS TÍTULOS DE GRADO ASÍ COMO DE INGENIERÍA INDUSTRIAL Y DE TELECOMUNICACIÓN", CURSO ACADÉMICO 2012/2013.
- 7. PARTICIPACIÓN EN EL PROGRAMA DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID DE ACTIVIDADES DE PROMOCIÓN EN CENTROS DE SECUNDARIA, CURSO ACADÉMICO 2010/2011, 2011/2012,2012/2013, 2013/2014, 2014/2015, 2015/2016, 2016/2017, 2017/2018, 2018/2019, 2019/2020.
- 8. PARTICIPACIÓN EN EL PROGRAMA EDUCATIVO "FOMENTO DE VOCACIONES TECNOLÓGICAS ENTRE LAS ALUMNAS DE SECUNDARIA", LLEVADO A CABO POR EL INSTITUTO DE SAN ISISDRO DE MADRID, CURSO ACADÉMICO 2015/2016, 2016/2017.
- 9. PARTICIPACIÓN EN LAS JORNADAS DE PUERTAS ABIERTAS DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID PARA ALUMNOS DE NUEVO INGRESO, CURSO ACADÉMICO 2013/2014, 2014/2015, 2015/2016.
- 10. ORGANIZACIÓN ACTIVIDADES DE LA SEMANA DE LA CIENCIA: 1) TALLER "SIMULADOR 3D DE TORRE DE CONTROL: LABORATORIO Y HERRAMIENTA PARA CONTROL AÉREO". LUGAR: CENTER FOR AERONAUTICAL TRAINING AND SERVICES DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID (CATS-UC3M). DÍA: 6 NOVIEMBRE 2014. DURACIÓN: 8 HORAS; 2) TALLER "RECORRIDO POR UN LABORATOIO DE LA EPS DE LA UC3M". LUGAR: ESCUELA

POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 6 NOVIEMBRE 2015. DURACIÓN: 1 HORAS; 3) TALLER "VISITA GUIADA AL CAMPUS DE LEGANÉS. LABORATORIO DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 16 NOVIEMBRE 2016. DURACIÓN: 3 HORAS; 4) TALLER "RECORRIDO POR UN LABORATOIO DE LA EPS DE LA UC3M". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 16 NOVIEMBRE 2016. DURACIÓN: 1 HORAS; 5) TALLER "ROBOTS PARA TODOS". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 7 NOVIEMBRE 2017. DURACIÓN: 1,5 HORAS; 6) TALLER "ROBOTS PARA TODOS". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 13 NOVIEMBRE 2018. DURACIÓN: 1,5 HORAS; 7) TALLER "ROBOTS PARA TODOS". LUGAR: ESCUELA POLITÉCNICA SUPERIOR DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DÍA: 13 NOVIEMBRE 2019. DURACIÓN: 1,5 HORAS.

11. FERIA AULA: SALÓN INTERNACIONAL DEL ESTUDIANTE Y DE LA OFERTA EDUCATIVA. TALLER DE ROBÓTICA. 4-5 MARZO 2015.

12. CURSOS, SEMINARIOS Y ACREDITACIONES DE ESPECIALIZACIÓN RECIBIDAS:

- FEAST Multipass Training. Eurocontrol, Luxemburgo, Mayo 2014. Duración: 20 horas.
- FEAST Personality Questionnaire Course. Eurocontrol. Hungarocontrol, Budapest. Mayo de 2013. Duración: 20 horas.
- FEAST Administrator and User Courses. Eurocontrol, Bruselas. Septiembre de 2012. Duración: 30 horas.
- Curso Premium Online. Instituto Schneider Electric de Formación. 12 de Octubre al 31 de Diciembre de 2011. Duración: 30 horas.
- Aprovechamiento de herramientas audiovisuales en el aula multimedia. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Junio 2011. Duración: 4 horas.
- Herramientas para la evaluación de la actividad investigadora en áreas de tecnología. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Marzo 2011. Duración: 4 horas.
- A one day workshop. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Enero 2010. Duración: 8.5 horas.
- Formación básica en el manejo de la plataforma docente Aula Global 2. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, 14 de Julio de 2009. Duración: 3 horas.
- Software libre para la docencia. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Junio 2009.
 Duración: 9 horas.
- Curso de inglés: Inglés Nivel Avanzado. Maforem: Fundación Madrid Formación y Empleo. Madrid, Mayo-Junio 2009. Duración: 60 horas.
- RobotStudio IRC5. Asea Brown Boveri, S.A. Robotics Division, Departamento de Formación. Madrid, 15 de Enero de 2009. Duración: 22 horas.
- Develop your interactive skills in English: a one day workshop. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Enero 2009. Duración: 8.30 horas.
- Iniciación a la elaboración de contenidos docentes virtuales. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Febrero-Marzo 2008. Duración: 9 horas.
- A day at a conference. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Febrero 2008.
 Duración: 8.5 horas.
- Taller práctico: Introducción a la edición de video con Windows movie maker. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Febrero 2008. Duración: 3 horas.

- Curso de inglés: Inglés Nivel Avanzado. Maforem: Fundación Madrid Formación y Empleo. Madrid, Mayo-Junio 2008. Duración: 60 horas.
- Effective public speaking in English. Universidad Carlos III de Madrid, Leganés, Madrid, Septiembre 2007. Duración: 15 horas.
- Robots y Videojuegos. Universidad de Alcalá de Henares, Departamento de Electrónica. Duración: 5 horas.
- Control de sistemas no lineales mediante métodos algebráicos. Ciudad Real, Castilla-La Mancha, Junio 2006.
- Control deslizante y control basado en platitud. Ciudad Real, Castilla-La Mancha, Diciembre 2005.
- Robust control. Valencia, Abril 2004.
- Prevención de riesgos laborales. Badajoz, Extremadura, Noviembre 1998
- Seguridad industrial y el mercado único. Badajoz, Extremadura, Noviembre 1998.
- I Seminario de control automático. Badajoz, Extremadura, Marzo 1998.

13. IDIOMAS:

- Título de Inglés "First Certificate", Cambridge.
- Título de Inglés "TOEIC".
- Título Superior de Inglés de la Escuela Oficial de Idiomas (EOI).

OTROS MÉRITOS DE INVESTIGACIÓN

- 1. TRADUCTORA DE MÁS DE UNA TREINTENA DE ARTÍCULOS CIENTÍFICOS. LABOR SOLICITADA POR DEPARTAMENTOS DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID, UNIVERSIDAD POLITÉCNICA DE MADRID Y UNIVERSIDAD DE EXTREMADURA.
- 2. ACTUACIONES COMO REVISORA CIENTÍFICA:

Revisora de publicaciones para los siguientes Libros/Revistas/Congresos: Revista internacional Mathematical Problems in Engineering, 2019; Revista internacional Soft Robotics, 2019; Revista internacional International Journal of Advanced Robotic Systems, 2019; Revista internacional International Journal of Humanoid Robotics, 2019; Workshop on Smart Robots to Construct Future Smart Worlds 2019, SR4CSW 2019, 2019; 2019 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2019, 2019; Revista Internacional Revista Iberoamericana de Informática y Automática Industrial (RIAI), 2019; Revista internacional Applied Soft Computing, 2018; International Conference on Climbing and Walking Robots and Support Technologies for Mobile Machines 2018, CLAWAR 2018, 2018; Jornadas Nacionales de Robótica 2018, JNR 2018, 2018; Revista internacional Journal of Control, Automation and Electrical Systems (JCAE), 2018; 2018 International Symposium on Experimental Robotics, ISER 2018, 2018; 2018 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2018, 2018; Revista internacional Control Engineering Practice, 2018; IEEE-RAS International Conference on Soft Robotics, RoboSoft 2018, 2018; IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA'18, 2018; 2018 IEEE American Control Conference, ACC 2018; Revista internacional Control Engineering Practice, 2017; Revista internacional Journal of Intelligent Service Robotics (JISR), 2017; Jornadas Nacionales de Robótica, JNR 2017, 2017; IFAC

World Congress, 2017; Revista internacional IEEE Transactions on Mechatronics, 2017; Revista internacional IET Control Theory & Applications, 2017; 10th International Conference on Climbing and Walking Robots and Support Technologies for Mobile Machines, CLAWAR 2017; 2017; 22nd International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics, MMAR 2017; Revista internacional IEEE Transactions on Education, 2017; 2017 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2017, 2017; IFAC World Congress, 2017; Revista internacional International Journal of Automation and Computing (IJAC), 2016; Revista Internacional ISA Transactions, 2016; Revista internacional IEEE Transactions on Education, 2016; Revista internacional Systems, 2016; Jornadas de Automática, 2016; Revista internacional IET Control Theory and Applications, 2016; Revista internacional Journal of Systems and Control Engineering, 2016; 2016 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS 2016, 2016; Revista internacional Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control, 2016; Revista internacional Journal of Systems and Control Engineering, 2016; Revista internacional Control Engineering Practice, 2016; Revista internacional IEEE/CAA Journal of Automatica Sinica, 2015; 15th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, Humanoids'15, 2015; European Control Conference, ECC'15, 2015; 14th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots, Humanoids'14, 2014; Book 'Humanoid Robots: Modelling and Control Algorithms', by Dragomir N. Nenchev and Atsushi Konno, Editorial: Elsevier, 2015; Revista internacional Machines, 2014; Revista internacional Philippine Journal of Science, 2014; Revista internacional IEEE Transactions on Control Systems Technology, 2014; Book 'Determination of all Fractional-order PID Controllers that Meet Specific Stability, Robustness, and Performance Requirements', by John M. Watkins and Yung K. Lee, Editorial: Springer, 2013; Revista internacional Advances in Mathematical Physics, 2013; Revista internacional Control Engineering Practice, 2013; Revista internacional Entropy, 2013; Revista internacional Applied Mathematical Modelling, 2013; 10th IFAC Symposium on Advances in Control Education, ACE 2013, 2013; Revista internacional Journal of Aerospace Engineering, 2013; 21st Mediterranean Conference on Control and Automation, MED 2013, 2013; Chapter 'Modular Multi-Finger Haptic Device: Mechanical Design, Controller and Applications', Book 'Multi-Finger Haptic Interaction', by Ignacio Galiana, Jorge Barrio, José M. Breñosa and Manuel Ferre, Editorial: Springer, 2013; Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial, RIAI, 2013; Chinese Conference on Decision and Control, CCDC'13, 2013; Revista internacional International Journal of Robust and Nonlinear Control, 2012; 2013 IEEE American Control Conference, ACC'13, 2013; Revista ISA Transactions, 2013; Joint 2013 SSSC, TDS, FDA, 2013; Revista internacional Automatica, 2012; 13th IEEE International Carpathian Control Conference, ICCC 2012, 2012; Chinese Conference on Decision and Control, CCDC'12, 2012; PID'12 Conference, 2012; Book 'Fractional Order Motion Controls', by Ying Luo (South China University of Technology) and YangQuan Chen (Utah State University), Editorial: Wiley (John Wiley & Sons, Ltd), 2012; Revista internacional Asian Journal of Control, 2011; Revista internacional Mechatronics, 2011; 50th IEEE Conference of Decision and Control, CDC'11, 2011; ASME 2011 International Design Engineering Technical Conferences & Computers and Information in Engineering Conference, IDETC/CIE 2011, 2011; Revista internacional Automatica, 2011; American Control Conference, ACC'11, 2011; IFAC World Congress, 2011; Revista internacional Asian Journal of Control, 2010; 4th IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Application, FDA 2010, 2010; IEEE International Conference on Robotics and Automation, ICRA'10, 2010; American Control Conference, ACC'10, 2010; IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded System and Applications, MESA'10, 2010; Revista internacional IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, 2009; Revista internacional ISA Transactions, 2009; Chinese Conference on Decision and Control, CCDC'09, 2009; 14th IEEE International Conference on Emerging Technologies and Factory Automation, ETFA'09, 2009; Symposium on Fractional Signals and Systems, 2009; Revista International Journal of Robotics and Automation, 2008; Revista internacional Journal of Recent Patents on Electrical Engineering, 2008; IEEE/ASME International Conference on Mechatronics and Embedded Systems and Applications, MESA08, 2008; American Control Conference ACC'08, 2008; IFAC World Congress, 2008; 3th IFAC Workshop on Fractional Differentiation and its Application, FDA 2008, 2008; The 14th IEEE Mediterranean Electrotechnical Conference MELECON'08; 2008; Revista internacional Physics Letters A, 2007; Revista internacional Journal Européen des Sistèmes Automatisés JESA, 2007; IEEE Internacional Conference on Mechatronics and Automation, ICMA 2006; IEEE American Control Conference, ACC 2006; IEEE American Control Conference, ACC 2005; International Federation of Automatic Control, IFAC 2005; IEEE Conference on Decision and Control, CDC 2004.

3 TRIBUNAL DE TESIS DOCTORALES:

- Doctorando: Álvaro Villoslada Peciña
- Título de Tesis: Design of a Shape Memory Alloy Actuator for Soft Wearable Robots
- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 4 de Octubre de 2019
- Miembro de tribunal: Secretaria
- Doctorando: Mario Di Castro
- Título de Tesis: 'A Novel Robotic Framework for Safe Inspection and Telemanipulation in Hazardous and Unstructured Environments'
- Lugar: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 27 de Septiembre de 2019
- Miembro de tribunal: Suplente
- Doctorando: Carlos Eduardo Flores Pino
- Título de Tesis: Control Arquitecture for Adaptive and Cooperative Car-Following.
- Lugar: l'Université de recherche Paris Sciences et Lettres PSL Research University, París, Francia. Desarrollada en el Centro de Investigación INRIA de París, Francia.
- Fecha: 14 de Diciembre de 2018
- Miembro de tribunal: Examiner and Reviewer
- Doctorando: David Rodríguez Rosa
- Título de Tesis: Diseño de Estrategias de Control Energéticamente Eficientes para el Control de la Estabilidad Lateral de una Bicicleta Autónoma
- Lugar: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo, Universidad de Castilla La Mancha, Toledo, España
- Fecha: 30 de Julio de 2018
- Miembro de tribunal: Vocal Suplente
- Doctorando: Dorin-Sabin Copaci
- Título de Tesis: Actuadores no lineales y entornos de simulación para dispositivos de rehabilitación.

- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 2 de Noviembre de 2017
- Miembro de tribunal: Secretaria
- Doctorando: Javier Ignacio Rojo Lacal
- Título de Tesis: Modelling activities of daily living applied to cognitive rehabilitation
- Lugar: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 30 de Noviembre de 2016
- Miembro de tribunal: Suplente
- Doctorando: Víctor González Pacheco
- Título de Tesis: Interactive and Active Learning in Social Robots
- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 27 de Noviembre de 2015
- Miembro de tribunal: Secretaria
- Doctorando: José María Cogollor Delgado
- Título de Tesis: Non-Invasive User Monitoring in Daily Tasks for Cognitive Rehabilitation
- Lugar: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 27 de Octubre de 2015
- Miembro de tribunal: Vocal
- Doctorando: Carlos José Alonso Sanz
- Título de Tesis: Análisis de los Fenómenos Internos de Recirculación de Corrientes Provocados por Desequilibrios en un Sistema Formado por Inversores que, Compartiendo el Mismo Link de Continua, se Conectan en Paralelo Sin Aislamiento Galvánico
- Lugar: Escuela de Ingenierías Industriales, Universidad de Valencia, Valencia, España
- Fecha: 28 de Noviembre de 2014
- Miembro de tribunal: Suplente
- Doctorando: Martin Stoelen
- Título de Tesis: Augmenting User Capabilities through an Adaptive Assistive Manipulator
- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 8 de Septiembre de 2014
- Miembro de tribunal: Secretaria
- Doctorando: Prithvi Sekhar Pagala
- Título de Tesis: Design and evaluation of modular robots for maintenance in large scientific facilities

- Lugar: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales, Universidad Politécnica de Madrid, Madrid, España
- Fecha: 7 de Julio de 2014Miembro de tribunal: Vocal C
- Doctorando: Isaías González Pérez
- Título de Tesis: Mejoras en el análisis, gestión y control de un sistema aislado híbrido de generación de potencia eólico-solar con apoyo de hidrógeno
- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Badajoz, España
- Fecha: 22 de Noviembre de 2013
- Miembro de tribunal: Secretaria
- Doctorando: Santiago Cifuentes Costa
- Título de Tesis: Behaviour Blending for Multiple Robot Coordinated Navigation through Virtual Potential Fields (Integración de comportamientos para la navegación coordinada de múltiples robots mediante potenciales virtuales)
- Lugar: Facultad de Ciencias Físicas, UCM, Madrid
- Fecha: 11 de Diciembre de 2012
- Miembro de tribunal: Vocal Suplente
- Doctorando: Fernando José Castillo García
- Título de Tesis: Metodología de Diseño de Reguladores de Orden Fraccional a Partir de Especificaciones Temporales. Aplicación a Canales Principales de Riego
- Lugar: Ciudad Real, España
- Fecha: 7 de Septiembre 2010
- Miembro de tribunal: Vocal Suplente
- Doctorando: Manuel Calderón Godoy
- Título de Tesis: Estudio, Diseño y Optimización de un Sistema Integrado de Gestión Energética para una Instalación Autónoma Fotovoltaica/Eólica con Apoyo de Hidrógeno
- Lugar: Escuela Politécnica Superior, Badajoz, España
- Fecha: 18 de Marzo 2010
- Miembro de tribunal: Secretaria
- Doctorando: Gabriela Lorena Mamani
- Título de Tesis: Algebraic Identification and Sliding Mode Control Techniques Applied to a Very Lightweight Single-Link Flexible Robot Arm
- Lugar: Ciudad Real, España
- Fecha: 10 de Diciembre 2009
- Miembro de tribunal: Vocal Titular
- Doctorando: Emiliano Pereira González

- Título de Tesis: Mejora del control de vibraciones en estructuras flexibles tipo viga mediante la utilización de propiedades mecánicas
- Lugar: Ciudad Real, España
- Fecha: 12 de Marzo 2009
- Miembro de tribunal: Vocal Suplente

4. ASISTENCIA A NUMEROSOS CONGRESOS Y CONFERENCIAS CIENTÍFICO-TÉCNICAS

5. PERTENENCIA A REDES/CLUSTERS/COMITÉS DE INVESTIGACIÓN:

- Socia del Comité Español de Automática (CEA). Número de socio: 403.
- Miembro de la red HispaRob (financiada por MINECO), a través del grupo de investigación RoboticsLab.
- Miembro de la red Robosoft (financiada por la UE), a través del proyecto ROBOCOM++ (Investigadora Principal).
- Miembro del EuRobotics (PPP europea, financiada por la UE), a través del proyecto ROBOCOM++ (Investigadora Principal).
- Miembro de la red Robocity 2030 (financiada por la Comunidad de Madrid), a través del proyecto Robocity2030, de la Comunidad de Madrid.
- Miembro de la red EURON II (financiada por la UE).
- Miembro del Grupo de Investigación RoboticsLab (Universidad Carlos III de Madrid)
- Miembro del Grupo de Investigación GRASP (Universidad de Extremadura)

6 CONFERENCIAS Y CHARLAS POR INVITACIÓN:

- 20 Aniversario Canal Historia. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Canal Historia, Madrid, España. AÑO: Pendiente de emisión en 2019.
- En el Ágora con The Place. "En el Ágora con Concha Monje". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): The Place, Madrid, España. AÑO: 5 de Marzo de 2019.
- Ciclo de Conferencias Inteligencia Artificial, Fundación PAIDEIA. "Hacia la sociedad robótica del futuro". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Fundación PAIDEIA, A Coruña, España. AÑO: 15 de Febrero de 2019.
- Lo Siguiente Televisión Española, TVE 1. "Los Robots: Aliados Imprescindibles". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Televisión Española, TVE 1, Madrid, España. AÑO: 11 de Febrero de 2019.
- Festividad de Santo Tomás de Aquino, Universidad de Extremadura. "Conferencia Plenaria: Hacia la Sociedad Tecnológica y Robótica del Futuro". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad de Extremadura, Cáceres, España. AÑO: 28 de Enero de 2019.
- Madrid Trabaja, Onda Madrid. "Robots y Empleo". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Madrid, Madrid, España. AÑO: 07 de Enero de 2019. http://www.telemadrid.es/programas/madrid-trabaja/Madrid-Trabaja-9-2083681627-20190107044605.html
- Innovadoras TIC. "Mesa Redonda Premios Innovadoras TIC". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Camilo José Cela, Campus Almagro, Madrid, España. AÑO: 11 de Diciembre de 2018. http://innovadorastic.cibervoluntarios.org/

- El País con tu Futuro. "Los Robots: Aliados Imprescindibles". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero Radio, Madrid, España. AÑO: 19 de Diciembre de 2018. https://www.youtube.com/watch?v=RXvqZ_ik-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-monie/
- Carlos III International School (IES). Curso "Mejoras de la Calidad de la Educación y Aplicaciones Innovadoras en Biomedicina". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Carlos III de Madrid, España. AÑO: 26 de Noviembre de 2018.
- Semana de la Ciencia. "La Robótica: De Todos y Para Todos". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): IES Hermanos Amorós, Sede Universitaria de Villena de la Universidad Politécnica de Valencia, Alicante, España. AÑO: 23 de Noviembre de 2018.
- Semana de la Ciencia. "¿Podrán los Robots Pensar por sí Mismos? Retos de la Robótica y sus Aplicaciones". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Politécnica de Valencia, Campus de Alcoy, Alicante, España. AÑO: 23 de Noviembre de 2018.
- Conferencia Exponencial de la Asociación Española de la Singularidad. "Curso: Los Avances Científicos Contados por sus Protagonistas. Seminario: Robótica". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Centro Universitario La Salle, Madrid, España. AÑO: 22 de Noviembre de 2018.
- Ericsson Innovation Day. "Mesa debate: Women & Innovation". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Ericsson Madrid, Madrid, España. AÑO: 13 de Noviembre de 2018.
- Programa Interuniversitario de la Universidad Carlos III de Madrid. Seminario "Las Nuevas Tendencias de la Robótica Inteligente - Plataformas Robóticas Singulares y Aplicaciones Prácticas". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Campus Getafe Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 12 de Noviembre de 2018.
- Principio de Incertidumbre. Canal Extremadura Radio. "El Presente de la Revolución Robótica".
 13 programas. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Canal Extremadura Radio, Extremadura, España. AÑO: 10 de Noviembre de 2018.
 http://www.canalextremadura.es/alacarta/radio/audios/principio-de-incertidumbre-el-presente-de-la-revolucion-robotica-101118
- AULA MAGNA XXII. "Inteligencia Artificial, Big Data, Machine Learning y Robótica". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Pontificia Universidad Católica del Perú, Lima, Perú. AÑO: 5-7 Noviembre de 2018.
- Extremadura Digital Day EDD 2018. "Robótica: Experiencias y Retos Futuros". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Aldealab, Cáceres, España. AÑO: 27 de Octubre de 2018.
- IV Edición de Jornadas de la Ciencia en San Lorenzo de El Escorial. "Robótica: Presente y Futuro". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Ateneo Escurialense, San Lorenzo de El Escorial, Madrid, España. AÑO: 22 de Octubre de 2018.
- La Otra Ciencia. La Otra Telemadrid. "La Otra Ciencia: Robots y Humanos". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Telemadrid, Madrid, España. AÑO: 18 de Octubre de 2018.

http://www.telemadrid.es/programas/la-otra-ciencia/Ciencia-2-2058714201--20181016112000.html

- Programa Interuniversitario de la Universidad Carlos III de Madrid. "Desafíos de la Robótica en la Sociedad Contemporánea: Aplicaciones, Posibilidades Tecnológicas y Retos para el Derecho". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Campus Madrid – Puerta Toledo Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 10 de Octubre de 2018.
- Fundación Telefónica. Rueda de Prensa Presentación Exposición "Nosotros, Robots". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Fundación Telefónica, Madrid, España. AÑO: 4 de Octubre de 2018.
- Noche Europea de los Investigadores e Investigadoras. Universidad Carlos III de Madrid. "La I+D+i a Escena". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Escuela Politécnica Superior, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 28 de Septiembre de 2018.
- Noche Europea de los Investigadores e Investigadoras. Universidad Carlos III de Madrid. "Mesa Redonda: Género y Tecnología". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Campus Madrid - Puerta de Toledo, Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 28 de Septiembre de 2018.
- Teatro del Institut Français de Madrid, TIFA18 Temporada Cultural. "Inteligencia Artificial y Emocional". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Teatro del Institut Français de Madrid, Madrid, España. AÑO: 20 de Septiembre de 2018.
- Mujeres Brillantes JOMA. "Mujer Robótica". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Hotel Miguel Ángel, Madrid, España. AÑO: 18 de Septiembre 2018. https://www.hola.com/sociedad/20180919130044/clara-lago-mujeres-brillan-swarovski/
- Robotic Online Short (ROS) Film Festival. "Mesa de debate: De la Ingeniería al Cine (en inglés)". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Las Naves, Valencia, España. AÑO: 15 de Septiembre 2018. http://rosfilmfestival.com/programa/
- Aquí en la Onda Verano, con Alberto Granados. "¿Cómo será el futuro?". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero, Madrid, España. AÑO: 15 de Agosto de 2018. https://www.ondacero.es/emisoras/comunidad-madrid/madrid/audios-podcast/aqui-en-la-onda-madrid/aqui-en-la-onda-22082018_201808225b7da6430cf28f24b16af624.html
- Especial Movistar+: "Blade Runner Mundos Replicantes". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Movistar+, Madrid, España. AÑO: 9 de Julio de 2018 (estreno).
- Carlos III International School (IES). Curso "Robotics: Technological and social challenges".
 LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Carlos III de Madrid, España. AÑO: 9 de Julio de 2018.
- Cursos de Verano del Escorial organizados por la Universidad Complutense de Madrid. "De robótica también se puede vivir... si eres científica", dentro del foro de debate "Robótica e inteligencia artificial desde una perspectiva de género". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Escuela de Relaciones Laborales, Madrid, España. AÑO: 3 de Julio de 2018.
- Mesa redonda "Inteligencia artificial, Robótica, Ética y Derecho". Dentro de la VI Conferencia Internacional de la Cátedra Google sobre Privacidad, Sociedad e Innovación de la Universidad CEU San Pablo. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad CEU San Pablo, Madrid, España. AÑO: 28 de Junio de 2018.
- Seminario de Máster, Programa de Doctorado de Automatica, Robotica e Informatica Industrial de la Universidad Politécnica de Valencia. "Fractional order control applied to soft robotics / Control de orden fraccionario aplicado a robótica blanda". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Politécnica de Valencia, Valencia, España. AÑO: 19-21 de Junio de 2018.

- Curso de Verano organizado por la UDIMA. "Curso de verano sobre Robótica Educativa: Arduino en el Aula". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): UDIMA, Madrid, España. AÑO: 9-29 de Julio de 2018.
- Conferencia Exponencial de la Asociación Española de la Singularidad. "Retos de la robótica y sus aplicaciones". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Colegio Mayor Antonio de Nebrija, Madrid, España. AÑO: 24 de Mayo de 2018.
- Festival Pint of Science España. "La que se avecina... con los robots". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Mar Moe, Madrid, España. AÑO: 15 de Mayo de 2018.
- Europa, Canal 24 horas, TVE. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 4 de Mayo de 2018. http://www.rtve.es/alacarta/videos/europa/europa-2018-04-05-18/4591419/
- Día Internacional de las Niñas y la Tecnología, Fundación Orange. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Orange, Madrid, España. AÑO: 26 de Abril de 2018. https://www.youtube.com/watch?v=C1qPl6hPoFc
- Aquí en la Onda, Sección Ciencia. "Premio Mujer y Tecnología Fundación Orange". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero, Madrid, España. AÑO: 12 de Marzo de 2018. http://www.ondacero.es/emisoras/comunidad-madrid/madrid/audios-podcast/aqui-en-la-onda-madrid/aqui-en-la-onda-12032018_201803125aa6d1630cf2398279ff9b5f.html
- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. "¿Los robots nos dejarán sin trabajo?".
 LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 3 de Marzo de 2018.
 http://www.cope.es/audios/fin-semana/los-robots-nos-dejaran-sin-trabajo_469689
- Robotic Online Short (ROS) Film Festival. Presentación en COTEC de la 2ª Edición de ROS Film Festival. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COTEC, Madrid, España. AÑO: 24 de Enero de 2018. http://cotec.es/cotec-impulsa-el-ros-film-festival-primer-concurso-internacional-de-cortos-de-ciencia-ficcion-protagonizados-por-robots/
- Millennium, TV2, RTVE. "Alma de Robot". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 22 de Enero de 2018.
- ZineZeta: jóvenes programando. Mesa redonda para debatir dos películas proyectadas en el evento: 'Soy un cyborg' y 'Roboethics'. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Matadero de Madrid, Madrid, España. AÑO: 17 de Febrero de 2018.
- Mesa redonda "Cine, Robótica y Educación". Jornada coordinada por HispaRob dentro de la Semana Europea de la Robótica (ERW2017) para la presentación de la película EVA. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Academia de las Artes y las Ciencias Cinematográficas de España, Madrid, España. AÑO: 21 de Noviembre de 2017.
- Mesa redonda "Presente de la Robótica y la Educación". Jornada coordinada por HispaRob dentro de la Semana Europea de la Robótica (ERW2017) para la presentación del monográfico "Programación y Robótica Educativa (II)". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Sede Central de GMV, Tres Cantos, Madrid, España. AÑO: 15 de Noviembre de 2017.
- Marca España Sección Ciencia Cierta, Radio Exterior, RNE. "La Selección Española de Ciencia 2017". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 16 de Octubre de 2017. http://www.rtve.es/alacarta/audios/marca-espana/marca-espana-seleccion-espanola-ciencia-2017-16-10-17/4257794/
- Acto entrega Premios QUO-CSIC. "Selección Española de Ciencia". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): CSIC, Madrid, España. AÑO: 3 de Octubre de 2017. http://www.quo.es/ciencia/seleccion-espanola-de-la-ciencia-2017/concha-monje-cuando-llego-la-crisis-teo-se-quedo-sin-traje

- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. "La Renta Universal y la Robótica".
 LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 20 de Mayo de 2017. http://www.cope.es/audios/tertulia-chicos/renta-universal-robotica 360140
- Evento 'Wonder Woman Tech', organizado por BEEVA (Centro de Innovación BBVA). LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Centro de Innovación BBVA, Madrid, España. AÑO: 11 de Mayo de 2017.
- Charla TEDx Vitoria Gasteiz: 'La respuesta está en el brócoli'. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Bilbao, España. AÑO: 8 de Abril de 2017.
- La Aventura del Saber. TVE2. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, España. AÑO: 28 de Marzo de 2017. http://av.eprensa.com/zip_archive/20170328/20170328-La2-2017-03-28-08.46.DVD.mp4
- Hoy en Madrid, con Ely del Valle. Telemadrid. "Sección A Ciencia Cierta". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Ondamadrid, España. AÑO: 28 de Marzo de 2017. http://www.telemadrid.es/audio/hoy-en-madrid-con-ely-del-valle-programa-del-martes-28-de-marzo-de-2017
- Fallo de Sistema, Radio 3, RTVE. "Cine y Robótica". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Elche, España. AÑO: 19 de Marzo de 2017. http://www.rtve.es/alacarta/audios/fallo-de-sistema/fallo-sistema-259-cine-robotica-ros-film-festival-19-03-17/3947419/
- Grabación de pieza para lanzamiento de la serie de televisión 'Incorporated', producida por Ben Affleck y Matt Damon. Emisión en Canal SyFy de NBCUniversal. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): NBCUniversal, Madrid, España. AÑO: 16 de Marzo de 2017.
- T+: ¿Qué sabemos de los robots? LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Casa América, Madrid, España. AÑO: 13 de Marzo de 2017.
- Robotic Online Short (ROS) Film Festival. Coloquio y jurado. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Madrid, España. AÑO: 10 de Marzo de 2017.
- España, Vuelta y Vuelta. Radio Nacional de España (RNE). "Charla con el periodista Manolo HH sobre robótica y empleo". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 28 de Febrero de 2017. http://www.rtve.es/alacarta/audios/espana-vuelta-y-vuelta/espana-vuelta-vuelta-28-02-17/3928730/
- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. "Botón de la Muerte en los Robots".
 LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 19 de Febrero de 2017.
 http://www.cope.es/audios/fin-semana/asi-fue-cuarta-hora-fin-semana-febrero-2017_109636
- Charla 'Mamá, quiero ser científica'. Día Internacional de la Mujer y la Niña en la Ciencia.
 LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Campus Madrid, Madrid, España. AÑO: 11 de Febrero de 2017.
- Antes de que sea tarde, con Ana Usle. Cadena Ser. "Primera Clase de Robótica". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Cadena Ser, Madrid, España. AÑO: 30 de Diciembre de 2016. http://play.cadenaser.com/audio/001RD010000004403779/
- TransformARTE. "Charla con el periodista Pablo Ríos sobre tecnologías y futuro". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Estudio TransformARTE, Madrid, España. AÑO: 11 de Diciembre de 2016. https://www.ivoox.com/transformarte-prog-n-8-11-diciembre-2016-audios-mp3 rf 14868697 1.html
- Mesa redonda "El futuro del pensamiento robótico ¿De todos y para todos? La robótica en la educación y la sociedad". Jornada Robotica HispaRob dentro de la Semana Europea de la

- Robótica. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Universidad Carlos III de Madrid, Madrid, España. AÑO: 22 de Noviembre de 2016.
- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. "Inteligencia Artificial: La 4º Revolución Industrial". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 30 de Enero de 2016. http://www.cope.es/audios/fin-semana/asi-fue-tercera-hora-fin-semana-enero 56087
- A vivir. Cadena Ser. "Charla con el periodista Javier del Pino sobre la robótica en la sociedad".
 LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Cadena Ser, Madrid, España. AÑO: 24 de Enero de 2016.
 - http://cadenaser.com/programa/2016/01/22/a_vivir_que_son_dos_dias/1453478095_815866.html
- Fin de Semana con Cristina López Schlichting, COPE. "Inteligencia Artificial: ¿Podríamos amar a robots?". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): COPE, Madrid, España. AÑO: 21 de Noviembre de 2015. http://www.cope.es/audios/fin-semana/asi-fue-tercera-hora-fin-semana-noviembre_121169
- Instituto de la Mujer y para la Igualdad de Oportunidades, Ministerio de Sanidad, Servicios Sociales e Igualdad. "Las mujeres en el sistema de ciencia y tecnología español". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Madrid, España. AÑO: 18 de Noviembre de 2015.
- Millennium, TV2, RTVE. "El hombre tecnológico". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): RTVE, Madrid, España. AÑO: 17 de Noviembre de 2015. http://www.rtve.es/alacarta/videos/millennium/millennium-hombre-tecnologico/3365838/ - aHR0cDovL3d3dy5ydHZILmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1 sP2N0eD03NjQ5MCZwYWdIU2l6ZT0xNSZvcmRlcj0mb3JkZXJDcml0ZXJpYT1ERVNDJmxvY2 FsZT1lcyZtb2RIPSZtb2
- Carne Cruda, Eldiario.es. "Charla sobre ciencia ficción e inteligencia artificial". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Carne Cruda, Eldiario.es, Madrid, España. AÑO: 21 de Septiembre de 2015. Enlace ya no disponible.
- Noche Europea de los Investigadores. Fundación Madri+d. "Ciencia de Cine Cine de Ciencia". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Espacio Fundación Telefónica, Madrid, España. AÑO: 25 de Septiembre de 2015.
- El Sol Sale por el Oeste. Canal Extremadura Radio. "Charla sobre robots e inteligencia artificial". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Canal Extremadura Radio, Mérida, España. AÑO: 10 de Agosto de 2015. Enlace ya no disponible.
- RESEARCH LECTURE
 - TÍTULO: Introduction to Fractional Order Control. LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Institut für Robotik und Mechatronik National Aeronautics and Space Research Centre of the Federal Republic of Germany (DLR), Munich, Germany. AÑO: 18 de Junio de 2015.
- Julia en la Onda. Onda Cero Radio. "Charla con la periodista Julia Otero y la escritora Rosa Montero sobre el libro El Peso del Corazón, de Rosa Montero, y los avances de la robótica". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Onda Cero Radio, Madrid, España. AÑO: 13 de Mayo de 2015. Enlace ya no disponible.

- InquietaMENTE Radio 5 RNE. "Charla con la periodista Esther García Tierno sobre la película Automata y los robots en la sociedad". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 20 de Abril de 2015. http://www.rtve.es/alacarta/audios/inquietamente/inquietamente-avances-robotica-humanoide-20-04-15/3099870/
 http://www.rtve.es/alacarta/audios/inquietamente/inquietamente-avances-robotica-humanoide-20-04-15/3099870/
 http://www.rtve.es/alacarta/audios/inquietamente/inquietamente-avances-robotica-humanoide-20-04-15/3099870/
 http://www.rtve.es/alacarta/audios/inquietamente/inquietamente-avances-robotica-humanoide-20-04-15/3099870/
 https://www.rtve.es/alacarta/audios/inquietamente/inquietamente-avances-robotica-humanoide-20-04-15/3099870/
 https://www.rtve.es/alacarta/audios/inquietamente/inquietamente-avances-robotica-humanoide-20-04-15/3099870/
 https://www.rtve.es/alacarta/audios/inquietamente/inquietamente-avances-robotica-humanoide-20-04-15/3099870/
 https://www.rtve.es/alacarta/audios/inquietamente-avances-robotica-humanoide-20-04-
- Esto me Suena Las Tardes del Ciudadano García. Radio Nacional de España (RNE). "Charla con los periodistas José Antonio García y David Sierra sobre robots asesinos". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 16 de Abril de 2015. <a href="http://www.rtve.es/alacarta/audios/esto-me-suena-las-tardes-del-ciudadano-garcia/esto-suena-tardes-del-ciudadano-garcia-segunda-hora-16-04-15/3093393/-aHR0cDovL3d3dy5ydHZILmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP3BicT00Jm1vbnRoRmlsdGVy
- 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
- La Ventana. Cadena Ser. "Charla con el periodista Carles Francino sobre la película Automata
 y los robots en la actualidad". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Cadena Ser, Madrid,
 España. AÑO: 9 de Abril de 2015. Enlace ya no disponible.
- Artesfera. Radio Exterior RNE. "Charla con el periodista Enrique Jacinto sobre la película Automata y la robótica en el futuro". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Radio Nacional de España, Madrid, España. AÑO: 9 de Abril de 2015. http://www.rtve.es/alacarta/audios/artesfera/artesfera-diario-padre-primerizo-09-04-15/3081806/
 - aHR0cDovL3d3dy5ydHZlLmVzL2FsYWNhcnRhL2ludGVybm8vY29udGVudHRhYmxlLnNodG1sP3BicT0yJm1vbnRoRmlsdGVyPTQmb3JkZXJDcml0ZXJpYT1ERVNDJm1vZGw9VE9DJnllYXJGaWx0ZXI
- IES Cervantes de Madrid. "Charla-coloquio Autómatas, Humanoides, ¿Inteligencia Artificial?".
 LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): Madrid, España. AÑO: 11 de Febrero de 2015.
- IEEE Control Systems Society. San Diego Section. "Fractional Order Dynamic Systems and Controls – Introduction, Interpretation and Application". LUGAR DE CELEBRACIÓN (Ciudad/País): San Diego, California, EEUU. AÑO: 30 de Septiembre de 2005.
- RESEARCH LECTURE
 TÍTULO: Design Methods for Fractional Pl^λD^μ 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/abcimujeres-somos-igual-valiosas-v-capaces-hombre-v-encima-parimos-201811190156 noticia.html; https://www.efefuturo.com/tecnologia/humanoides-blandos-convivir-humanos-sin-EFEfututo: causarles-dano/; THE OBJECTIVE: http://theobjective.com/further/concha-monje-futuro-robotica-**ESPACIO** FUNDACIÓN TELEFÓNICA: espana/; https://espacio.fundaciontelefonica.com/noticia/concha-a-monje/?ide=59779; HOLA - SOCIEDAD: https://www.hola.com/sociedad/20180919130044/clara-lago-mujeres-brillan-swarovski/; RETINA https://retina.elpais.com/retina/2018/06/01/innovacion/1527864610_361883.html; EL PAIS: (http://www.rtve.es/alacarta/videos/telediario/telediario-21-horas-14-11-**TELEDIARIO** TVE 17/4305539/): REVISTA QUO (http://www.guo.es/ciencia/los-grandes-desafios-del-siglo-xxiestan-en-manos-de-estas-12-cientificas), LA RAZÓN (http://www.larazon.es/sociedad/la-union-PAÍS hace-la-ciencia-HC16415174); EL (http://tecnologia.elpais.com/tecnologia/2017/05/31/actualidad/1496241384_736154.html), EL (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 (http://www.centrocp.com/comunicacion-pedagogia-301-302-programacion-**EDUCATIVA** (II)" robotica-educativa-ii/), MAGAZINE (UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID) (http://uc3mmagazine.uc3m.es/index.php/2017/10/30/una-investigadora-de-la-uc3m-en-la-seleccion-espanolade-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

- DIRECTORA DEL CENTER FOR AERONAUTICAL TRAINING AND SERVICES CATS-UC3M (HTTP://WWW.ATC.UC3M.ES). CENTRO DE RECIENTE CREACIÓN QUE PRETENDE ACOGER LA DEMANDA DE CONTROLADORES AÉREOS GENERADA POR LA SITUACIÓN ACTUAL DE CAMBIO EN ESTE SECTOR. DESDE 9 DE JULIO DE 2012. EN VIGOR.
- 2. SECRETARIA DEL DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DESDE EL 24 DE MAYO DE 2011 AL 18 DE MAYO DE 2015.
- 3. MIEMBRO DE LA JUNTA DE ESCUELA DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DESDE EL 31 DE MARZO DE 2008. EN VIGOR.
- 4. MIEMBRO DE LA COMISIÓN ACADÉMICA DEL MÁSTER EN ROBÓTICA Y AUTOMATIZACIÓN DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DESDE EL 18 DE JUNIO DE 2012. EN VIGOR.
- 5. MIEMBRO DE LA COMISIÓN DE EVALUACIÓN DE AYUDAS PARA LA MOVILIDAD DE INVESTIGADORES DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. MAYO 2018.
- 6. MIEMBRO DEL CONSEJO DE DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA DE LA UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. DESDE EL 1 DE OCTUBRE DE 2006. EN VIGOR.

OBRAS Y ACTIVIDADES ARTÍSTICAS

1. REVISIÓN CIENTÍFICA DE LA NOVELA "LOS TIEMPOS DEL ODIO" DE ROSA MONTERO. AÑO 2018.

- 2. COROS DE LA CANCIÓN DE LA ARTISTA ROSANA TITULADA 'CON UNA HORA MENOS', INCLUIDA EN EL DISCO 'EN LA MEMORIA DE LA PIEL'. AÑO 2016.
- 3. LABORES DE DOCUMENTACIÓN Y ASESORAMIENTO SOBRE TECNOLOGÍAS ROBÓTICAS PARA EL CORTOMETRAJE 'LA CONCIENCIA DORMIDA'. UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID. AÑO 2015. SELECCIONADO EN ROS FILM FESTIVAL 2016.
- 4. REALIZACIÓN DE CORTO DE ANIMACIÓN TITULADO 'EL JUEGO DEL ESCONDITE', EN PROCESO DE REGISTRO Y PUBLICACIÓN. AÑO 2015.
- 5. MIEMBRO DE LA SOCIEDAD GENERAL DE AUTORES Y EDITORES (SGAE) DESDE 2013 POR LA AUTORÍA DE LA ADAPTACIÓN AL INGLÉS DE LA LETRA DE LA CANCIÓN 'BUENOS DÍAS MUNDO' DE LA CANTANTE ROSANA, PUBLICADA EN SU ÁLBUM '8 LUNAS', EDITADO EN 2013.
- 6. CONTRATO CON LA CANTANTE ROSANA POR LA ADAPTACIÓN AL INGLÉS DE LA LETRA DE LA CANCIÓN 'BUENOS DÍAS MUNDO', PUBLICADA EN SU ÁLBUM '8 LUNAS', EDITADO EN 2013.
- 7. CONTRATO CON LA PRODUCTORA AUDIOVISUAL USER T38 S.L. PARA REALIZAR LABORES DE DOCUMENTACIÓN Y ASESORAMIENTO SOBRE DISPOSITIVOS Y TECNOLOGÍAS ROBÓTICAS PARA LA PELÍCULA 'AUTOMATA'. PRODUCTOR Y ACTOR: ANTONIO BANDERAS. DIRECCIÓN Y GUIÓN: GABE IBÁÑEZ. AÑO 2012.







Parte A. DATOS PERSONALES

Nombre y Apellidos	Santiago Timoteo Puente Méndez			
DNI	Edad			
Núm. identificación del	Researcher ID	15		
investigador	Scopus Author ID			
	Código ORCID	0000-0002	-6175-600X	

A.1. Situación profesional actual

Organismo	Universidad de Alicante				
Dpto. / Centro	Fisica, ingenieria de sistemas y teoria de la señal / Escuela Politécnica Superior				
Dirección	Carretera San Vicente del Raspeig s/n, 03690, San Vicente del Raspeig				
Teléfono	965903400	Correo electrónico	santiago.pu	uente@ua.es	
Categoría profesional	Profesor titular universidad Fecha inicio 2008			2008	
Espec. cód. UNESCO	331001 - Equipo industrial; 331002 - Maquinaria industrial; 331003 - Procesos industriales; 331005 - Ingeniería de procesos				
Palabras clave					

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

Licenciatura/Grado/Doctorado	Universidad	Año
Doctorado en informática aplicada	Universidad de Alicante	2002
Ingeniero en Informática	Escuela Politécnica Superior. Universidad de Alicante	1998
Ingeniero en Informática de Sistemas	Escuela Politécnica Superior. Universidad de Alicante	1997

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

Parte B. RESUMEN LIBRE DEL CURRÍCULUM

Santiago T. Puente Méndez es Doctor Ingeniero en Informática por la Universidad de Alicante en 2002. Está vinculado a la Universidad, al área de Ingeniería de Sistemas y Automática, desde 1999, habiendo sido Becario FPU, Ayudante de Escuela Universitaria, Ayudante de Universidad, Profesor Titular de Escuela Universitaria Interino, Profesor Titular de Escuela Universitaria y desde 2008 Profesor Titular de Universidad. El Dr. Puente posee dos sexenios de investigación y cuatro quinquenios docentes. El Dr. Puente posee 22 publicaciones en revistas incluidas en el JCR del ISI, incluyéndose dentro de estas publicaciones la participación como editor invitado en la publicación de un número especial, en la revista "MDPI-Sensors" sobre "Assistance Robotics and Biosensors" en 2018, que se ha continuado con otro número especial en la misma revista sobre "Assistance Robotics and Biosensors 2019". Además, también ha sido editor invitado de un número especial de la revista "The International Journal of Advanced Manufacturing Technology" sobre "Intelligent disassembly in the demanufacturing process" en 2006. También ha sido el Coordinador del Comité Organizador Nacional del "IFAC International Workshop on Intelligent Assembly and Disassembly (IAD'07)", siendo la primera vez que este congreso se realiza en España. Además, el Dr. Puente posee 90 ponencias en congresos, de las cuales, 50 son congresos internacionales, y 3 son en congresos de relevancia mundial comparables a revistas JCR, así mismo, el Dr. Puente ha sido ponente invitado en dos congresos internacionales en el ámbito de la robótica. El Dr. Puente ha participado en 12 proyectos de investigación en convocatorias competitivas, incluyendo 1 proyecto Europeo y siendo el IP en 3 de ellos. Además, ha participado en 2 proyectos de transferencia de tecnología a empresas, siendo el investigador principal en 1 de ellos, en







los que los sistemas desarrollados siguen en uso. El Dr. Puente, realizó una estancia en la Universidad Tecnológica de Viena en 2004 para incrementar los conocimientos sobre sistemas de Desensamblado semi-automáticos.

Desde febrero de 2019 el Dr. Puente es el coordinador académico del grado en Ingeniería Robótica por la Universidad de Alicante, primer grado en Ingeniería Robótica existente en España. Además, el Dr. Puente, desde mayo de 2013 hasta febrero de 2019 ha sido coordinador académico de infraestructuras y espacios de la EPS, así mismo, desde mayo de 2013 hasta enero de 2018 has sido el jefe de estudios del grado en Ingeniería Multimedia por la Universidad de Alicante, con lo que debe gestionar los horarios, las prácticas en empresa, la relación con los estudiantes y apoyar en el funcionamiento de la titulación al subdirector de la misma; desde enero de 2018 hasta febrero de 2019 ha ejercido como jefe de estudios del grado en Ingeniería Robótica por la Universidad de Alicante. El Dr. Puente es experto revisor de proyectos de la ANEP, habiendo revisado 22 proyectos desde 2010, también es revisor de revistas incluidas en el JCR del ISI, habiendo revisado más de 28 artículos desde 2009. El Dr. Puente ha sido miembro de 3 tribunales de tesis doctorales. Así mismo, el Dr. Puente, participa en la organización de eventos de difusión del conocimiento a la sociedad como la organización de la "Semana de Automática y Robótica en Alicante" desde 2013 y mediante la organización de competiciones de robótica para estudiantes desde 2011.

Parte C. MÉRITOS MÁS RELEVANTES (ordenados por tipología)

C.1. Publicaciones

- **1** <u>Artículo científico</u>. Torres, F.; Puente, S.T.; Úbeda, A.(3/2). 2018. Assistance Robotics and Biosensors Sensors. MDPI. 18-10. ISSN 1424-8220.
- **2** <u>Artículo científico</u>. Ubeda, A; et al. (6/3). 2018. A Vision-Driven Collaborative Robotic Grasping System Tele-Operated by Surface Electromyography Sensors. MDPI. 18-7, pp.2366. ISSN 1424-8220.
- **3** <u>Artículo científico</u>. Angel D. Sempere; et al. (5/4). 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.
- **4** <u>Artículo científico</u>. Cazorla, M.; et al. (5/3). 2014. An improvement of a SLAM RGB-D method with movement prediction derived from a study of visual features Advanced Robotics. 28, pp.1231-1242. ISSN 0169-1864.
- **5** <u>Artículo científico</u>. Puente, S.T.; et al. (4/1). 2019. Virtualization of Robotic Hands Using Mobile Devices Robotics. MDPI. 8-3, pp.81. ISSN 2218-6581.
- **6** <u>Artículo científico</u>. Puente, S.T.; Úbeda, A.; Torres, F.(3/1). 2017. e-Health: Biomedical instrumentation with Arduino IFAC-PapersOnLine. Elsevier. 50-1, pp.9156-9161. ISSN 2405-8963.

C.2. Provectos

- 1 RTI2018-094279-B-I00, Manipulación Móvil para Entornos Exteriores no Estructurados (MOMUE) Ministerio de Ciencia, Innovación y Universidades. Ministerio de Ciencia, Innovación y Universidades Retos I+D+i. Francisco Andrés Candelas Herías. (Universidad de Alicante). 01/01/2019-31/12/2021. 114.950 €. Investigador principal.
- 2 CoMManDIA: Manipulation robotique mobile collaborative de objets déformables dans des applications industrielles (SOE2/P1/F0638) Comisión Europea. Pablo Gil Vázquez. (Universidad de Alicante). 01/04/2018-31/03/2021. 169.376,15 €. Miembro de equipo.
- **3** BLUE: Bot for Localization on Unstructured Environments Generalitat Valenciana. Francisco A. Candelas Herías. (Universidad de Alicante). 01/01/2019-31/12/2020. 20.000 €. Miembro de equipo.
- **4** Sistema Robótico Multisensorial con Manipulación Dual para Tareas Asistenciales Humano-Robot Ministerio de Economía y Competitividad. Jorge Pomares Baeza. (Universidad de Alicante). 01/01/2016-31/12/2018. 150.000 €. Miembro de equipo.

C.3. Contratos







C.4. Patentes



CURRÍCULUM ABREVIADO (CVA)

Parte A. DATOS PERSONALES

Fecha del CVA	01/09/2018

Nombre y apellidos	Miguel Ángel Salichs Sánchez-Caballero		
Num identificación del investidador		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.

GOBIERNO DE ECONOMÍA Y COMPETITIVIDAD

CURRÍCULUM ABREVIADO (CVA)

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)

GOBIERNO DE ESPANA PER COMPETITIVIDAD

CURRÍCULUM ABREVIADO (CVA)

C.2. Proyectos

Título: Desarrollo de Robots Sociales para Ayuda a Mayores con Deterioro Cognitivo. **Ref:** DPI2014-57684-R **Convocatoria:** Nacional **Entidad de realización:** Universidad Carlos III de Madrid **Investigador responsable:** Miguel Ángel Salichs **Entidad financiadora:** Ministerio de Economía y Competitividad **Tipo de participación:** Investigador principal **Fecha de inicio:** 01/01/2015 **Fecha fin:** 31/12/2018

Título: MONARCH: Multi-Robot Cognitive Systems Operating in Hospitals. **Ref:** FP7-ICT-2011-9 **Convocatoria:** Unión Europea **Entidad de realización:** Universidad Carlos III de Madrid **Investigador responsable UC3M:** Miguel Ángel Salichs Sánchez-Caballero **Entidad financiadora:** Comisión Europea **Tipo de participación:** Investigador principal **Fecha de inicio:** 01/02/2013 **Fecha fin:** 31/01/2016

Título: Aplicaciones de los Robots Sociales. Ref: DPI2011-26980

Convocatoria: Nacional Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Investigador responsable: Miguel Ángel Salichs Entidad financiadora: Ministerio de

Ciencia e Innovación Tipo de participación: Investigador principal

Fecha de inicio: 01/01/2012 Fecha fin: 31/12/2014

Título: AROS: Una Nueva Aproximación a los Robots Sociales. **Ref:** DPI2008-01109 **Convocatoria:** Nacional **Entidad de realización:** Universidad Carlos III de Madrid

Investigador responsable: Miguel Ángel Salichs Entidad financiadora: Ministerio de

Ciencia e Innovación Tipo de participación: Investigador principal

Fecha de inicio: 01/01/2009 Fecha fin: 31/03/2012

Título: Interacción igual a igual entre hombre y robot. **Ref:** DPI 2005-00309 **Convocatoria:** Nacional **Entidad de realización:** Universidad Carlos III de Madrid

Investigador responsable: Miguel Ángel Salichs Entidad financiadora: Ministerio de

educación y ciencia Tipo de participación: Investigador principal

Fecha de inicio: 31/12/2005 Fecha fin: 30/12/2008

Título: International Virtual Laboratory on Mechatronics **Ref:** ASIE/2004/091-623 **Convocatoria:** Unión Europea **Entidad de realización:** Universidad Carlos III de Madrid **Investigador responsable UC3M:** Miguel Ángel Salichs **Entidad financiadora:** Comision

Europea **Tipo de participación**: Investigador principal **Fecha de inicio**: 09/12/2004 **Fecha fin**: 08/12/2006

Título: PRA: Asistente Robótico Personal. Ref: DPI2002-00188

Convocatoria: Nacional Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid

Investigador/es responsable/es: Miguel Ángel Salichs Entidad financiadora: Ministerio

de Ciencia y Tecnología Tipo de participación: Investigador principal

Fecha de inicio: 01/12/2002 Fecha fin: 31/03/2006

C.3. Contratos

Denominación del proyecto: Cátedra Peuget para fomento de la investigación en el Área de Ingenieria de Sistemas y Automática.

Investigador responsable: Miguel Ángel Salichs Entidad financiadora: Peugeot-Citroen

PSA Fecha inicio: 16/02/1998 Fecha fin: 25/06/15

Denominación del proyecto: ENERGOS

Investigador responsable: Miguel Angel Salichs (Universidad Carlos III de Madrid)

Entidad financiadora: Diagnostiga 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

GOBIERNO DE ECONOMÍA Y COMPETITIVIDAD

CURRÍCULUM ABREVIADO (CVA)

Inventores/autores: Ramón Barber; María Malfaz; Miguel Á. Salichs

Entidad titular: Universidad Carlos III de Madrid Número de patente: ES2533277

País de prioridad: España Fecha: 04/10/2013

Denominación: Method and system of characterisation of a surface defect of a workpiece. **Inventores/autores**: R. Barber; M.Á. Salichs, J.M. Pequeño, V. Nalewajk, Y. Bertret

Entidad titular: PSA Peugeot Citroën Número de solicitud: EP2109079 (A1)

País de prioridad: España Fecha: 2009

Denominación: Procede et installation de caracterisation d'un defaut de surface sur une piece. **Inventores/autores**: R. Barber; M. Á. Salichs, J.M. Pequeño, V. Nalewajk, Y. Bertret **Entidad titular**: PSA Peugeot Citroën **Número de solicitud**: FR2930032 (A1) **País de prioridad**: Francia **Fecha**: 2009

Denominación: Sistema de control de una óptica motorizada de distancia focal variable. **Inventores/autores**: Miguel Ángel Salichs; Arturo de la Escalera; José María Armingol

Entidad titular: Universidad Carlos III de Madrid

Número de solicitud: ES2134116. País de prioridad: España Fecha: 2000

Denominación: System to obtain the local position of a mobile object.

Inventores/autores: Miguel Ángel Salichs

Entidad titular: Universidad Carlos III de Madrid Número de solicitud: P8802331.

País de prioridad: España Fecha: 1988

C.5 Últimas tesis dirigidas

- Raul Pérula. Autonomous decision-making for socially interactive robots. Supervisors: A. Castro, M. Abderrahim, Tutor: M.A. Salichs, Sobresaliente "Cum Laudem", 2017.
- V. González. Human Robot Interaction in Active Learning. Sobresaliente "Cum Laude". Directores: M.A.Salichs; M.Malfaz. 2015.
- A. Ramey. Local User Mapping Via Multi-Modal Fusion For Social Robots. Sobresaliente "Cum Laude". Directores: M.A.Salichs; M.Malfaz. 2015.
- F. Alonso. Sistema de interacción humano-robot basado en diálogos multimodales y adaptables. Sobresaliente "Cum Laude". Directores: M.A.Salichs; J.F.Gorostiza. 2014.

C.6 Cargos relevantes

- Editor Asociado del International Journal of Social Robotics
- Presidente del área de Producción Industrial, Ingeniería Civil y Arquitectura e Ingenierías para la Sociedad de la Agencia Estatal de Investigación
- Responsable de la Secretaría Técnica de la Plataforma Tecnológica Española de Robótica (HispaRob)
- Representante español en la Red de Investigación Europea de Robótica
- Presidente del Comité Español de Automática
- Gestor del Programa Nacional de Investigación Español en Diseño y Producción Industrial
- Miembro del Comité Editorial de Integrated Computer-Aided Engineering
- Miembro del Policy Committee de la Federación Internacional de Control Automático (IFAC)
- Presidente del Comité Técnico de Vehículos Autónomos Inteligentes de la Federación Internacional de Control Automático (IFAC)
- Vicerrector de la Universidad Carlos III de Madrid



Parte A. DATOS PERSONALES

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	Depto. Física, Ingeniería de Sistemas y Teoría de la Señal, EPS			
Dirección	Crtra. S	Crtra. San Vicente, s/n. DFISTS-EPS. 03080 Alicante			
Teléfono	965909491 correo electrónico fernando.torres@ua.es			a.es	
Categoría profesional	Catedrático de Universidad Fecha inicio 02/09/200			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)

CURRÍCULUM ABREVIADO (CVA)



GOBIERNO DE ESPANA PER ECONOMÍA Y COMPETITIVIDAD

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 DIAGNÓSIS, 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.

CURRÍCULUM ABREVIADO (CVA)



Lea detenidamente las instrucciones que figuran al final de este documento para rellenar correctamente el CVA

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

LUIL 1 04/4

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).