

Fecha del CVA	14/09/2023
---------------	------------

Parte A. DATOS PERSONALES

Nombre	Charles Richard		
Apellidos	Pinto		
Sexo	Hombre	Fecha de Nacimiento	20/12/1969
DNI/NIE/Pasaporte	X1887713B		
URL Web	www.ehu.es/compmech		
Dirección Email	charles.pinto@ehu.es		
Open Researcher and Contributor ID (ORCID)	0000-0002-0630-8888		

A.1. Situación profesional actual

Puesto	Catedrático de Universidad		
Fecha inicio	2017		
Organismo / Institución	Universidad del País Vasco		
Departamento / Centro			
País		Teléfono	
Palabras clave	331002 - Maquinaria industrial		

Parte C. LISTADO DE APORTACIONES MÁS RELEVANTES

C.1. Publicaciones más importantes en libros y revistas con “peer review” y conferencias

AC: Autor de correspondencia; (nº x / nº y): posición firma solicitante / total autores. Si aplica, indique el número de citaciones

- Artículo científico.** Saioa Herrero; Charles Pinto; Mikel Diez; Asier Zubizarreta. 2021. Optimization of the 2PRU-1PRS PM Based on Workspace and Power Consumption Criteria. Applied Science. MPDI. pp.1-18.
- Artículo científico.** 3; 2; 1. 2019. Robust Tube-Based Model Predictive Control for Lateral Path Tracking. IEEE TRANSACTIONS ON INTELLIGENT VEHICLES. IEEE. 4-4, pp.569-577. <https://doi.org/10.1109/TIV.2019.2938102>
- Artículo científico.** 4; 3; 2; 1. 2019. Analytical Procedure Based on the Matrix Structural Method for the Analysis of the Stiffness of the 2PRU-1PRS Parallel Manipulator. Robotica. pp.1-14. <https://doi.org/10.1017/S026357471900002X>
2019. Position analysis in planar parallel continuum mechanisms.

C.3. Proyectos o líneas de investigación

- Proyecto.** Ayuda a grupos de investigación del sistema universitario vasco. (Universidad del País Vasco). 01/01/2022-31/12/2025. 409.000 €.
- Proyecto.** ENSAYO CLINICO DE UNA MAQUINA BASADA EN CINEMATICA PARALELA PARA EL DIAGNOSTICO Y REHABILITACION DE LA FUNCION DEL EQUILIBRIO (IN BALANCE) PDC2022-133787-I00. Ministerio de Ciencia e Innovación. Universidades. Francisco Javier Campa Gómez. (Universidad del País Vasco). 01/01/2023-31/12/2023. 69.000 €.
- Proyecto.** Máquinas Basadas en Cinemática Paralela para el Diagnóstico y Rehabilitación de la Función del Equilibrio en Pacientes con Daño Neurológico - PID2019-105262RB-I00. Ministerio de Ciencia e Innovación. Charles Richard Pinto. (Universidad del País Vasco). 01/06/2020-31/05/2023. 113.982 €.
- Proyecto.** EVOLUCIÓN TECNOLÓGICA PARA LA AUTOMATIZACIÓN MULTIVEHICULAR Y EVALUACIÓN DE FUNCIONES DE CONDUCCIÓN ALTAMENTE AUTOMATIZADAS. (Universidad del País Vasco). 27/02/2021-26/02/2023. 26.493,33 €.
- Proyecto.** Ayuda a grupos de investigación del Sistema Universitario Vasco. 01/01/2016-31/12/2021. 473.133 €.

- 6 **Proyecto.** Convocatoria competitiva de grupos de investigación consolidados del sistema universitario vasco (tipo A, calificación máxima). Departamento de Educación, Universidades e Investigación del Gobierno Vasco. Alfonso Hernández Frías. (Dept. Ing. Mecánica de la UPV/EHU). 01/01/2016-31/12/2021. 473.133 €.
- 7 **Proyecto.** OREKA - Desarrollo de una plataforma móvil sensorizada para la evaluación y ent renamiento de los déficits del equilibrio. Departamento de Sanidad del Gobierno Vasco. Charles Pinto. (Universidad del País Vasco). 01/01/2018-31/12/2018. 12.390 €.
- 8 **Proyecto.** Máquinas de cinemática paralela ultra flexibles. MEDUSA. Nº Ref.: DPI2015-64450-R. : Ministerio de Economía y Competitividad MINECO (Programa Estatal de Fomento de la Investigación Científica y Técnica de Excelencia). Oscar Altuzarra Maestre. (Dept. Ing. Mecánica de la UPV/EHU). 01/01/2016-31/12/2018. 108.700 €.

C.4. Actividades de transferencia de tecnología/conocimiento y explotación de resultados

- 1 P202836ES. INSTALACIÓN PARA EL DIAGNÓSTICO DEL EQUILIBRIO Y PLATAFORMA SENSORIZADA DE DICHA INSTALACION 30/09/2021. Universidad del País Vasco.
- 2 /solicitantes (p.o. de firma): O. Altuzarra; A. Hernández; Ch. Pinto; V. Petuya; J. Navas e I. Lertxundi.2009/0701. Equipo para inspección automática de piezas. 25/05/2009. VICINAY CADENAS Estados designados: todos los estados salvo EEUU. ?.
- 3 /solicitantes (p.o. de firma): O. Salgado; O. Altuzarra; A. Hernández; Ch. Pinto; V. Petuya.2008/0006. Parallel robot with four degrees of free movement. 16/10/2008. Universidad del País Vasco- Euskal Herriko Unibertsitatea Estados designados: AE AG AL AM AO AT AU AZ BA BB BG BH BR BW BY BZ CA CH CN CO CR CU CZ DE DK DM DO DZ EC EE EG ES FI GB GD GE GH GM GT HN HU.
- 4 Itziar Cabanes; Charles Pinto. RPI: BI-84-08. "Teachbot", software para simulación de robot antropomórficos de seis grados de libertad España. 2008.
- 5 Alfonso Hernandez; Oscar Altuzarra; Victor Petuya; Charles Pinto; Antonio Alonso; Erik Macho; Enique Amezuza. RPI: BI-576-03. GIM, software para análisis cinemático de mecanismos (2D y 3D) España. 2004.