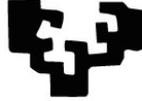


eman ta zabal zazu



Universidad  
del País Vasco

Euskal Herriko  
Unibertsitatea

# **Currículum Vitae**

## **de:**

**Javier Corral Sáiz**

**DNI: 30690917Q**



# Contenido

<b>1. EXPERIENCIA LABORAL Y BECAS .....</b>	<b>1</b>
1.1. <i>Actividades de carácter profesional.....</i>	<i>1</i>
1.2. <i>Otras actividades de carácter profesional .....</i>	<i>2</i>
1.3. <i>Becas.....</i>	<i>2</i>
<b>2. MÉRITOS DE INVESTIGACIÓN .....</b>	<b>3</b>
2.1. <i>Publicaciones científicas.....</i>	<i>3</i>
2.1.1. <i>Revista .....</i>	<i>3</i>
2.1.2. <i>Capítulos de libro .....</i>	<i>5</i>
2.2. <i>Proyectos y/o contratos de investigación .....</i>	<i>9</i>
2.3. <i>Patente.....</i>	<i>25</i>
2.4. <i>Congresos y conferencias científicas.....</i>	<i>26</i>
2.5. <i>Otros méritos de investigación .....</i>	<i>37</i>
<b>3. MÉRITOS DOCENTES Y DE GESTIÓN .....</b>	<b>39</b>
3.1. <i>Puestos ocupados.....</i>	<i>39</i>
3.2. <i>Cursos y seminarios impartidos .....</i>	<i>40</i>
3.3. <i>Cursos y seminarios recibidos .....</i>	<i>40</i>
3.4. <i>Proyectos de innovación docente.....</i>	<i>41</i>
3.5. <i>Otros méritos docentes.....</i>	<i>42</i>
<b>4. MÉRITOS ACADÉMICOS .....</b>	<b>45</b>
4.1. <i>Titulación universitaria .....</i>	<i>45</i>
4.2. <i>Doctorado .....</i>	<i>45</i>
4.3. <i>Otros títulos de postgrado .....</i>	<i>45</i>
4.4. <i>Ayudas y becas.....</i>	<i>46</i>
4.5. <i>Estancias en centros españoles y extranjeros .....</i>	<i>46</i>
4.6. <i>Cursos y seminarios de especialización.....</i>	<i>46</i>
4.7. <i>Otros méritos relevantes.....</i>	<i>47</i>



## 1. EXPERIENCIA LABORAL Y BECAS

## 1.1. Actividades de carácter profesional

<b>Empresa</b>		
Robotiker		
<b>Categoría profesional</b>		
Investigador junior		
<b>Actividad desarrollada</b>		
Colaborador como ingeniero de cálculo y labores de investigación experimentales		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de meses</b>
20/10/2004	19/10/2006	24

<b>Empresa</b>		
Robotiker		
<b>Categoría profesional</b>		
Ingeniero junior		
<b>Actividad desarrollada</b>		
Colaborador como ingeniero de cálculo y labores de investigación experimentales		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de meses</b>
20/10/2006	19/10/2008	24

<b>Empresa</b>		
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)		
<b>Categoría profesional</b>		
Personal Docente Investigador Laboral		
<b>Actividad desarrollada</b>		
Labores docentes como Profesor Asociado a tiempo parcial		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de meses</b>
29/09/2008	20/10/2009	12

<b>Empresa</b>		
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)		
<b>Categoría profesional</b>		
Personal Investigador Contratado		
<b>Actividad desarrollada</b>		
Labores investigadoras en relación con los manipuladores de cinemática paralela		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de meses</b>
23/01/2009	20/10/2009	8

<b>Empresa</b>		
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)		
<b>Categoría profesional</b>		
Personal docente investigador – Laboral Interino		
<b>Actividad desarrollada</b>		

Labores investigadoras en relación con los manipuladores de cinemática paralela		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de meses</b>
21/10/2009	13/01/2015	63

<b>Empresa</b>		
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)		
<b>Categoría profesional</b>		
Profesor adjunto		
<b>Actividad desarrollada</b>		
Labores investigadoras en relación con manipuladores flexibles y sistemas de automoción		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de meses</b>
14/01/2015	ACTUAL	37

## 1.2. Otras actividades de carácter profesional

- Asesor técnico externo para el proyecto Formula Student Bizkaia 2008 y 2011
- Profesor responsable del proyecto Formula Student Bizkaia 2013-actualidad

## 1.3. Becas

<b>Tipo</b>		
Predoctoral		
<b>Finalidad</b>		
Realización de la tesis doctoral en colaboración con un Centro Tecnológico		
<b>Entidad financiadora</b>		
Fundación de los Centros Tecnológicos Iñaki Goenaga		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de meses</b>
20/10/2004	19/10/2006	24
<b>Centro</b>		
Sobresaliente Cum Laude		
<b>Institución</b>		
Fundación Tecnalia Research&Innovation		

## 2. MÉRITOS DE INVESTIGACIÓN

### 2.1. Publicaciones científicas

#### 2.1.1. Revista

*Paper 1*

<b>Autores</b>		
Charles Pinto Javier Corral Oscar Altuzarra Alfonso Hernández		
<b>Título</b>		
A methodology for static stiffness mapping in lower mobility parallel manipulators with decoupled motions		
<b>Nombre de la revista</b>		
Robotica		
<b>Volumen</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
28	719	735
<b>Editorial</b>		
Cambridge University Press		
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISSN</b>
Inglaterra	2010	0263-5747
<b>Índice de impacto</b>	<b>Base</b>	<b>Año</b>
0.939	ISI JCR	2010
<b>Posición en el área</b>	<b>Área</b>	<b>Nº de citas recibidas</b>
12/21	Robotica	4

*Paper 2*

<b>Autores</b>		
Javier Corral Charles Pinto Francisco J. Campa Oscar Altuzarra		
<b>Título</b>		
Surface location error of a parallel robot for routing processes		
<b>Nombre de la revista</b>		
The International Journal of Advanced Manufacturing Technology		
<b>Volumen</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
67	1977	1986
<b>Editorial</b>		
Springer London		
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISSN</b>
Inglaterra	2013	0268-3768
<b>Índice de impacto</b>	<b>Base</b>	<b>Año</b>
1.423	ISI JCR	2013
<b>Posición en el área</b>	<b>Área</b>	<b>Nº de citas recibidas</b>

18/39	Engineering, manufacturing	0
-------	----------------------------	---

Paper 3

<b>Autores</b>		
Javier Corral Charles Pinto Oscar Altuzarra Asier Zubizarreta		
<b>Título</b>		
Characterisation of parallel kinematic machines based on structural workspaces		
<b>Nombre de la revista</b>		
Mechanics & Industry		
<b>Volumen</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
14	43	51
<b>Editorial</b>		
EDP SCIENCES S.A.		
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISSN</b>
Francia	2013	2257-7777
<b>Índice de impacto</b>	<b>Base</b>	<b>Año</b>
0.151	ISI JCR	2013
<b>Posición en el área</b>	<b>Área</b>	<b>Nº de citas recibidas</b>
134/135	Engineering, mechanical	0

Paper 4

<b>Autores</b>		
Javier Corral Charles Pinto Francisco J. Campa Saioa Herrero		
<b>Título</b>		
Dynamic behavior verification of a lightweight machine for routing		
<b>Nombre de la revista</b>		
Int. J. of Machine Tools and Manufacture		
<b>Volumen</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
86	1151	1163
<b>Editorial</b>		
Elsevier		
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISSN</b>
Reino Unido	---	0890-6955
<b>Índice de impacto</b>	<b>Base</b>	<b>Año</b>
2,887	ISI JCR	2016
<b>Posición en el área</b>	<b>Área</b>	<b>Nº de citas recibidas</b>
3/39	Engineering, mechanical	0

Paper 5

<b>Autores</b>
----------------

Saioa Herrero Charles Pinto Mikel Diez Javier Corral		
<b>Título</b>		
Analytical Procedure Based on the Matrix Structural Method for the Analysis of the Stiffness of the 2PRU–1PRS Parallel Manipulator		
<b>Nombre de la revista</b>		
Robotica		
<b>Volumen</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
	1	14
<b>Editorial</b>		
Cambridge University Press		
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISSN</b>
Reino Unido	2019	0890-6955
<b>Índice de impacto</b>	<b>Base</b>	<b>Año</b>
<b>Posición en el área</b>	<b>Área</b>	<b>Nº de citas recibidas</b>
12/21	Robótica	

## 2.1.2. Capítulos de libro

### CapdeLibro 1

<b>Autores</b>		
Javier Corral Charles Pinto Oscar Altuzarra Víctor Petuya Dionisio del Pozo Jesús María López		
<b>Título</b>		
A methodology for stiffness mapping determination of parallel manipulators		
<b>Capítulo de libro</b>		
WSEAS Transactions on Advances in Engineering Education		
<b>Colección</b>		
<b>Editorial</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
WSEAS Press	183	190
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISSN</b>
Portugal	2006	1790-1979
<b>Número de citas</b>	<b>Reseñas en revistas científicas especializadas</b>	
0		

### CapdeLibro 2

<b>Autores</b>
Javier Corral

Charles Pinto Asier Zubizarreta Oscar Altuzarra		
<b>Título</b>		
Emerging trends in Mobile Robotics		
<b>Capítulo de libro</b>		
A procedure to obtain structural workspace based on stiffness and natural frequencies criteria		
<b>Colección</b>		
Parallel kinematic machines: Applications and future challenges		
<b>Editorial</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
World Scientific Publishing Co. Pte. Lts.	946	952
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISBN</b>
Japón	2010	978-981-4327-97-8

CapdeLibro 3

<b>Autores</b>		
Javier Corral Charles Pinto Mónica Urizar Víctor Petuya		
<b>Título</b>		
Structural dynamic analysis of low-mobility parallel manipulators		
<b>Colección</b>		
Mechanism and Machine Science 5		
<b>Editorial</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
Springer Netherlands	387	394
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISSN</b>
Rumanía	2010	978-90-481-9688-3

CapdeLibro 4

<b>Autores</b>		
Javier Corral Charles Pinto Francisco J. Campa Oscar Altuzarra		
<b>Título</b>		
Dynamic capabilities of a parallel robot based routing machine		
<b>Colección</b>		
Latest Advances in Robot Kinematics		
<b>Editorial</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
Springer Dordrecht Heidelberg New York London	165	172
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISBN</b>
Austria	2012	978-94-007-4619-0

## CapdeLibro 5

<b>Autores</b>		
Saioa Herrero Charles Pinto Javier Corral Jokin Aginaga Francisco J. Campa		
<b>Título</b>		
New Trends in Mechanism and Machine Science		
<b>Capítulo de libro</b>		
Simplified kinetostatic model of the 3-PRS manipulator		
<b>Colección</b>		
Mechanism and Machine Science 7		
<b>Editorial</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
Springer Dordrecht Heidelberg New York London	375	382
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISBN</b>
España	2012	978-94-007-4901-6

## CapdeLibro 6

<b>Autores</b>		
Asier Zubizarreta Itziar Cabanes Marga Marcos Charles Pinto Javier Corral		
<b>Título</b>		
Robust model based predictive control for trajectory tracking of parallel robots		
<b>Colección</b>		
Mechanism and Machine Science 17		
<b>Editorial</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
Springer Dordrecht Heidelberg New York London	341	348
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISBN</b>
España	2013	978-94-007-7484-1

## CapdeLibro 7

<b>Autores</b>		
V́ctor Petuya Charles Pinto Javier Corral Enrique Amezu Alfonso Herńndez		
<b>Título</b>		
Using the thinkMOTION project resources for the teaching of Mechanism and Machine Theory		
<b>Colección</b>		

Mechanisms and Machine Science, Volume 19, 1st International Symposium on the education in mechanism and machine science, ISEMMS 2013		
<b>Editorial</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
Springer, Cham	229	237
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISBN</b>
	2014	978-331901835-5

CapdeLibro 8

<b>Autores</b>		
Oscar Altuzarra Mikel Diez Javier Corral Gennaro Teoli Marco Ceccarelli		
<b>Título</b>		
Kinematic Analysis of a Continuum Parallel Robot		
<b>Colección</b>		
New Trends in Mechanism and Machine Science. Theory and Industrial Applications		
<b>Editorial</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
Springer International Publishing	311	319
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISBN</b>
Switzerland	2016	978-3-319-44155-9

CapdeLibro 9

<b>Autores</b>		
Oscar Altuzarra Mikel Diez Javier Corral Francisco J. Campa		
<b>Título</b>		
Kinematic Analysis of a Flexible Tensegrity Robot		
<b>Colección</b>		
New Advances in Mechanisms, Mechanical Transmissions and Robotics		
<b>Editorial</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
Springer, Cham	457	464
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISBN</b>
	2016	978-3-319-45449-8

CapdeLibro 10

<b>Autores</b>		
Asier Zubizarreta Itziar Cabanes Marga Marcos Charles Pinto Javier Corral Pablo Bengoa		

<b>Título</b>		
A Redundant Dynamic Modelling Procedure Based on Extra Sensors for Parallel Robot Control		
<b>Colección</b>		
Parallel Manipulators: Design, Applications and Dynamic Analysis. Cap. 2		
<b>Editorial</b>	<b>Pág. desde</b>	<b>Pág. hasta</b>
Ed. Nova Science Publishers, Inc.	41	80
<b>País</b>	<b>Año de publicación</b>	<b>ISBN</b>
EE.UU	2016	978-1-63485-953-0

## 2.2. Proyectos y/o contratos de investigación

### Proyecto 1

<b>Título</b>		
Nuevas técnicas de análisis para el diseño de manipuladores paralelos de cinemática paralela y mecanismos espaciales		
<b>Entidad financiadora</b>		
Ministerio de Ciencia y Tecnología		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Nacional		
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU) y Fundación ROBOTIKER		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/12/2002	30/11/2005	36
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Simulación y validación del problema de posición en manipuladores de cinemática paralela		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Investigador colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

### Proyecto 2

<b>Título</b>		
Diseño, síntesis y verificación de manipuladores paralelos para producción industrial		
<b>Entidad financiadora</b>		
Ministerio de Educación y Ciencia		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Nacional		
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/12/2005	30/11/2008	36

<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>	
Análisis, simulación y experimentación del problema estático estructural en manipuladores paralelos	
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>	
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>
Investigador colaborador	
<b>Dedicación</b>	
Compartida	

Proyecto 3

<b>Título</b>		
Subvención general a grupos de investigación		
<b>Entidad financiadora</b>		
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Comunidad Autónoma		
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/12/2005	30/11/2008	36
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Análisis, simulación y experimentación del problema estático estructural en manipuladores paralelos		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Investigador colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 4

<b>Título</b>		
Conceptos innovadores en un entorno de inteligencia ambiental para el automóvil de la próxima generación		
<b>Entidad financiadora</b>		
Gobierno Vasco		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Comunidad autónoma		
<b>Entidades participantes</b>		
Robotiker		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/01/2006	31/12/2006	12
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Elaboración de estado del arte de tecnologías aplicables a la inteligencia ambiental en automóviles		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Investigador colaborador		
<b>Dedicación</b>		

Compartida
------------

## Proyecto 5

<b>Título</b>		
Conceptos innovadores en un entorno de inteligencia ambiental para el automóvil de la próxima generación 2		
<b>Entidad financiadora</b>		
Gobierno Vasco		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Comunidad autónoma		
<b>Entidades participantes</b>		
Robotiker		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/01/2007	31/12/2007	12
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Identificación y descripción de mecanismos inteligentes en el automóvil para su posible sustitución por sistemas más eficientes, inteligentes y activos.		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Investigador colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 6

<b>Título</b>		
Grupo de investigación consolidado del sistema universitario vasco		
<b>Entidad financiadora</b>		
Gobierno Vasco		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Comunidad Autónoma		
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/12/2007	30/11/2009	36
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Desarrollo de una metodología para la determinación de la rigidez estática en manipuladores de cinemática paralela de baja movilidad		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Investigador colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 7

<b>Título</b>		
Movilidad y automoción para redes de transporte avanzadas		
<b>Entidad financiadora</b>		
CDTI		

<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Nacional		
<b>Entidades participantes</b>		
FICOTRIAD y ROBOTIKER-TECNALIA		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/01/2007	20/10/2008	22
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Desarrollo de las tareas para la identificación de los requisitos en redes de comunicación vehículo- vehículo y vehículo-infraestructura. Simulación de interacciones en plataforma experimental		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Investigador colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 8

<b>Título</b>		
Testing and evaluation methods for ICT-based safety systems		
<b>Entidad financiadora</b>		
Comisión Europea		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Unión Europea		
<b>Entidades participantes</b>		
ROBOTIKER-TECNALIA		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/01/2007	20/10/2008	22
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Definición de los factores y las pruebas para la definición de un sistema de aviso de cambio de carril involuntario de un vehículo		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Investigador colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 9

<b>Título</b>		
Conceptos innovadores en un entorno de inteligencia ambiental para el automóvil de la próxima generación 3		
<b>Entidad financiadora</b>		
Gobierno Vasco		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Comunidad autónoma		
<b>Entidades participantes</b>		
Robotiker		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/01/2008	31/12/2008	12

<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>	
Implementación de reposacabezas activo, retrovisor activo; y desarrollo de un sistema de monitorización de ocupantes con la aplicación de materiales inteligentes como sensores-actuadores.	
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>	
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>
Investigador colaborador	
<b>Dedicación</b>	
Compartida	

## Proyecto 10

<b>Título</b>		
Nuevas configuraciones de avión y motor para el futuro sistema de transporte aéreo		
<b>Entidad financiadora</b>		
SENER Ingeniería y Sistemas S.A.		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Otro	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/01/2007	31/12/2010	48
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Diseño de un sistema mecánico para álabes orientables		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Investigador colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 11

<b>Título</b>		
Manipuladores paralelos con movilidad mixta y movimientos helicoidales		
<b>Entidad financiadora</b>		
Ministerio de Educación y Ciencia		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Nacional		
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/01/2008	31/12/2010	36
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Definición de indicadores dinámicos y espacios de trabajo de manipuladores paralelos		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 12

<b>Título</b>		
Nuevo concepto de suspensión activa para nuevos vehículos ecológicos y seguros.		
<b>Entidad financiadora</b>		
Gobierno Vasco		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Comunidad Autónoma		
<b>Entidades participantes</b>		
ZF Lemforder, CIE Automotive, Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU) y ROBOTIKER-TECNALIA		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/01/2008	20/10/2008	10
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Elaboración de la propuesta y desarrollo de nuevo concepto de suspensión		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 13

<b>Título</b>		
Optimización de planta solar fotovoltaica de concentración. Fases 1 y 2		
<b>Entidad financiadora</b>		
GUASCOR Fotón		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
ROBOTIKER-TECNALIA		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/01/2008	20/10/2008	10
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Cálculo y Diseño resistente del sistema de góndola para orientación solar		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 14

<b>Título</b>		
Asesoría Técnica en materia de diseño mecánico		
<b>Entidad financiadora</b>		
VICINAY		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	

Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
02/01/2010	01/10/2011	12
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Cálculo resistente de elementos mecánicos		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 15

<b>Título</b>		
Digital Mechanism and Gear Library goes European. thinkMOTION		
<b>Entidad financiadora</b>		
Comisión Europea		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
VII Programa Marco		
<b>Entidades participantes</b>		
TECHNISCHE UNIVERSITAET ILMENAU (Germany), DEPT. MECHANICAL ENGINEERING OF THE BASQUE COUNTRY(Spain), UNIVERSITATEA POLITEHNICA DIN TIMISOARA (Romania), RHEINISH-WESTFAELISCHE TECHNISCHE HOCHSCHULE AACHEN (Germany), FRENCH INSTITUTE OF ADADVANCED MECHANICS (France), UNIVERSITA DEGLI STUDI DI CASSINO (Italy), INTERNATIONAL FEDERATION FOR THE PROMOTION OF MECHANISM AND MACHINE SCIENCE (International), ASSOCIATION FOR PROMOTING DIGITAL MECHANISM AND GEAR LIBRARY E. V. (Germany), UNIVERSITY OF BATH (United Kingdom)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/12/2010	01/12/2013	36
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Integración de documentación en la librería digital		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 16

<b>Título</b>		
Diseño de máquinas multiaxiales de cinemática paralela con alta capacidad dinámica		
<b>Entidad financiadora</b>		
Ministerio de Educación y Ciencia		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Nacional		
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		

<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/01/2011	31/12/2013	36
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Determinación de la influencia de los movimientos parásitos en el comportamiento dinámico de manipuladores paralelos		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 17

<b>Título</b>		
Análisis dinámicos de componentes de automoción tipo link shaft bracket		
<b>Entidad financiadora</b>		
GAT STAFF S.L.		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
20/02/2013	10/03/2013	1
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Análisis dinámico experimental de componentes de automoción		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 18

<b>Título</b>		
Ayudas para la Movilidad y Divulgación de Resultados de Investigación		
<b>Entidad financiadora</b>		
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Comunidad Autónoma		
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/01/2013	01/10/2013	10
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Participación en la divulgación como miembro del comité local		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Colaborador		
<b>Dedicación</b>		

Compartida
------------

## Proyecto 19

<b>Título</b>		
Ayudas para la realización de congresos y reuniones científicas		
<b>Entidad financiadora</b>		
Gobierno Vasco		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Comunidad Autónoma		
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
08/07/2013	01/10/2013	4
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Participación en la organización como miembro del comité local		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 20

<b>Título</b>		
Estudio de las desviaciones relativas a las características dinámicas en cubo de automoción 1		
<b>Entidad financiadora</b>		
Camelot 97 S.L.		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
26/04/2013	13/05/2013	1
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Experimentación y análisis dinámico de piezas de automoción		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 21

<b>Título</b>		
Estudio de las desviaciones relativas a las características dinámicas en cubo de automoción 2		
<b>Entidad financiadora</b>		
Camelot 97 S.L.		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	

Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
28/06/2013	15/07/2013	1
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Experimentación y análisis dinámico de piezas de automoción		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 22

<b>Título</b>		
Patrocinio para el proyecto Formula Student Bizkaia		
<b>Entidad financiadora</b>		
AUTOTECH ENGINEERING A.I.E. (GESTAMP CHASSIS)		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
22/01/2014	31/12/2014	12
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Organización y gestión como Faculty Advisor del proyecto Formula Student Bizkaia		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Inv. principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 23

<b>Título</b>		
Unidades de Formación e Investigación (UFI): Ingeniería Mecánica		
<b>Entidad financiadora</b>		
Univesidad del País Vasco		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Convocatoria en concurrència competitiva	Pública	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/01/2011	31/12/2015	60
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		

<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>
Colaborador	
<b>Dedicación</b>	
Compartida	

## Proyecto 24

<b>Título</b>		
Acuerdo de Colaboración para el Desarrollo del Proyecto Formula Student Bizkaia		
<b>Entidad financiadora</b>		
SENER Ingeniería y Sistemas		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2012	31/10/2017	80
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Consultor técnico, Responsable de comunicación y Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Colaborador/Inv. Principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 25

<b>Título</b>		
Acuerdo de Colaboración para el Desarrollo del Proyecto Formula Student Bizkaia		
<b>Entidad financiadora</b>		
Bilbao Ekintza		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2013	31/10/2017	60
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Consultor técnico, Responsable de comunicación y Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Colaborador/Inv. Principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 26

<b>Título</b>
---------------

Convenio entre el Departamento de Promoción Económica de la Diputación Foral de Bizkaia y la Fundación Euskoiker para el Desarrollo del Proyecto Formula Student		
<b>Entidad financiadora</b>		
Diputación Foral de Bizkaia (DFB/BFA)		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2013	31/10/2018	72
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Consultor técnico, Responsable de comunicación y Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Colaborador/Inv. Principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 27

<b>Título</b>		
Acuerdo de Colaboración para el Desarrollo del Proyecto Formula Student		
<b>Entidad financiadora</b>		
VICINAY CADENAS, S. A.		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2013	01/09/2014	12
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Consultor técnico, Responsable de comunicación y Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Colaborador/Inv. Principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 28

<b>Título</b>		
Acuerdo de Colaboración para el uso del Software Altair hyperworks para el Diseño del monoplaça del Equipo Formula Student Bizkaia		
<b>Entidad financiadora</b>		
Altair Software and Services		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		

<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2014	01/09/2016	24
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Consultor técnico, Responsable de comunicación y Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Inv. Principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 29

<b>Título</b>		
Acuerdo de Colaboración entre Brammer y el Equipo Formula Student Bizkaia		
<b>Entidad financiadora</b>		
Brammer		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2014	01/09/2016	24
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Consultor técnico, Responsable de comunicación y Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Inv. Principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 30

<b>Título</b>		
Acuerdo de Colaboración para el desarrollo del proyecto Formula Student Bizkaia		
<b>Entidad financiadora</b>		
Altran		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2015	01/09/2017	36
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Inv. Principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 31

<b>Título</b>		
Acuerdo de Colaboración para el desarrollo del proyecto Formula Student Bizkaia		
<b>Entidad financiadora</b>		
BATZ S. Coop.		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2015	01/09/2021	72
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Inv. Principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 32

<b>Título</b>		
Acuerdo de Colaboración para el desarrollo del proyecto Formula Student Bizkaia		
<b>Entidad financiadora</b>		
IRIZAR		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2015	01/09/2021	72
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Inv. Principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 33

<b>Título</b>		
Acuerdo de Colaboración para el Desarrollo del Proyecto Formula Student		
<b>Entidad financiadora</b>		
VICINAY CADENAS, S. A.		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Otros	Contrato privado	

<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2015	01/09/2016	12
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Consultor técnico, Responsable de comunicación y Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Colaborador/Inv. Principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 34

<b>Título</b>		
Acuerdo de Colaboración para el desarrollo del proyecto Formula Student Bizkaia		
<b>Entidad financiadora</b>		
DANOBAT		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2016	01/09/2018	36
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Inv. Principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 35

<b>Título</b>		
Acuerdo de Colaboración para el desarrollo del proyecto Formula Student Bizkaia		
<b>Entidad financiadora</b>		
BCAM		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2016	01/09/2018	24
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Inv. Principal		

<b>Dedicación</b>
Compartida

Proyecto 36

<b>Título</b>		
Acuerdo de Colaboración para el desarrollo del proyecto Formula Student Bizkaia		
<b>Entidad financiadora</b>		
Aludium		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2016	01/09/2018	24
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Inv. Principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 37

<b>Título</b>		
Acuerdo de Colaboración para el desarrollo del proyecto Formula Student Bizkaia		
<b>Entidad financiadora</b>		
Ingemat		
<b>Tipo de convocatoria</b>	Especificar	
Otros	Contrato privado	
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/09/2017	01/09/2018	12
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Director del proyecto		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	Especificar	
Inv. Principal		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

Proyecto 38

<b>Título</b>		
Máquinas de cinemática paralela ultra flexibles. MEDUSA		
<b>Entidad financiadora</b>		

Ministerio de Economía y Competitividad MINECO (Programa Estatal de Fomento de la Investigación Científica y Técnica de Excelencia).		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Nacional		
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/01/2016	01/01/2018	36
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Selección de materiales, diseño y fabricación de prototipo, evaluación de impactos		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Investigador colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## Proyecto 39

<b>Título</b>		
Convocatoria competitiva de grupos de investigación consolidados del sistema universitario vasco (tipo A, calificación máxima).		
<b>Entidad financiadora</b>		
Departamento de Educación, Universidades e Investigación del Gobierno Vasco		
<b>Tipo de convocatoria</b>	<b>Especificar</b>	
Comunidad Autónoma		
<b>Entidades participantes</b>		
Departamento Ingeniería Mecánica (UPV/EHU)		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº total de meses</b>
01/12/2016	30/11/2021	72
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Análisis, simulación y experimentación del problema estático estructural en manipuladores paralelos		
<b>GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE</b>		
<b>Tipo</b>	<b>Especificar</b>	
Investigador colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

## 2.3. Patente

<b>Inventores</b>	
Peña Rodríguez Alberto [ES]; Pedrero Íñiguez Juan Manuel [ES]; Del Pozo Rojo Dionisio [ES]; Corral Sáiz Javier	
<b>Título</b>	
Sistema de suspensión para vehículos automóviles y vehículo automóvil que comprende dicho sistema	
<b>Num. solicitud</b>	<b>Fecha solicitud</b>
PCT/ES2008/000081	14/02/2008

<b>Descripción breve de su contenido</b>		
Sistema de suspensión y vehículo que contiene a dicho sistema constituido por una mangueta un elemento inferior y un tirante actuador		
<b>Objetivos</b>		
Modificación el ángulo de caída de la rueda, generando así una fuerza lateral sin variar el centro de balanceo del vehículo		
<b>País de prioridad</b>	<b>Num. patente</b>	<b>Fecha concesión</b>
Todos	WO2009101218 (A2)	20/08/2009
<b>Entidad titular</b>		
Fundación Robotiker		
<b>Países a los que se ha extendido (máximo 3)</b>		
EE.UU	Alemania	Reino Unido
<b>Tipo de protección</b>		
Internacional		
<b>Empresas que lo están explotando</b>		
Fundación Robotiker		

## 2.4. Congresos y conferencias científicas

### Congreso 1

<b>Autores</b>			
Ispizua, E., Pinto, C., Corral, J., Del Pozo, D., López, J.M.			
<b>Título</b>			
Análisis del comportamiento cinemático-estructural de mecanismos espaciales. Aplicación a los mecanismos de cinemática paralela			
<b>Entidad organizadora</b>			
Escuela Superior de Ing. Industrial e Informática. Universidad de León			
<b>Congreso</b>			
XVI Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica.			
<b>Tipo de participación (ponencia, poster, organización, comité científico)</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
0212-5072	3	1647	1652
<b>Lugar</b>			
León			
<b>Fecha</b>			
15-17 de diciembre de 2004			

### Congreso 2

<b>Autores</b>			
Corral, J., Pinto, C., Petuya, V., Del Pozo, D., Ispizua, E., López, J.M.			
<b>Título</b>			
Complete manufacturing process of a Parallel Kinematics Manipulator			
<b>Entidad organizadora</b>			
World Scientific and Engineering Academy and Society			
<b>Congreso</b>			

4 <sup>th</sup> WSEAS - Systems Theory and Scientific Computation (ISTASC'04)			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
1790-031X	2	39	43
<b>Lugar</b>			
Tenerife, España			
<b>Fecha</b>			
15-17 de diciembre de 2004			

## Congreso 3

<b>Autores</b>			
Ispizua, E., Pinto, C., Del Pozo, D., López, J.M., Altuzarra, O., Hernández, A.			
<b>Título</b>			
Kinematic-structural analysis of spatial mechanisms. Application to the parallel kinematic machines			
<b>Entidad organizadora</b>			
World Scientific and Engineering Academy and Society			
<b>Congreso</b>			
4 <sup>th</sup> WSEAS - Systems Theory and Scientific Computation (ISTASC'04)			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
1790-031X	2	44	50
<b>Lugar</b>			
Tenerife, España			
<b>Fecha</b>			
15-17 de 2004			

## Congreso 4

<b>Autores</b>			
Corral Sáiz, J., Del Pozo Rojo, D., Pinto Cámara, Ch.			
<b>Título</b>			
Estudio y simulación del problema de posición con un prototipo de cinemática paralela plano de tres grados de libertad			
<b>Entidad organizadora</b>			
Instituto Politécnico Nacional y por la Sede Metropolitana de la Asociación de Ingenieros Mecánicos y Electricistas A. C. de México			
<b>Congreso</b>			
7º Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
970-36-0295-9	Formato CD	1	9
<b>Lugar</b>			
Ciudad de México			
<b>Fecha</b>			

12-14 de octubre de 2005

*Congreso 5*

<b>Autores</b>			
Corral, J., Pinto, Ch., Altuzarra, O., Petuya, V., Del Pozo, D., López, J.M.,			
<b>Título</b>			
Experimental evaluation of static stiffness of a spatial translational parallel manipulator			
<b>Entidad organizadora</b>			
World Scientific and Engineering Academy and Society			
<b>Congreso</b>			
ISPRA'06 Proceedings of the 5th WSEAS International Conference on Signal Processing, Robotics and Automation			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
960-8457-41-6	3	301	306
<b>Lugar</b>			
Madrid, España			
<b>Fecha</b>			
15-17 de febrero de 2006			

*Congreso 6*

<b>Autores</b>			
Oscar Altuzarra, Oscar Salgado, Alfonso Hernández, Javier Corral			
<b>Título</b>			
Síntesis morfológica de un manipulador paralelo para pick&place			
<b>Entidad organizadora</b>			
Universidad de Oviedo			
<b>Congreso</b>			
XVII Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
0212-5072	2	1067	1073
<b>Lugar</b>			
Oviedo, España			
<b>Fecha</b>			
14-15 de febrero de 2008			

*Congreso 7*

<b>Autores</b>			
Corral, J., Pinto, Ch., Altuzarra, O. , Hernández, A.			
<b>Título</b>			
Análisis del comportamiento dinámico estructural en manipuladores de cinemática paralela de baja movilidad			
<b>Entidad organizadora</b>			

Universidad de Las Palmas de Gran Canaria			
<b>Congreso</b>			
IX Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
978-84-692-8516-9		03-64	03-71
<b>Lugar</b>			
Las Palmas de Gran Canaria, España			
<b>Fecha</b>			
17-20 de noviembre de 2009			

## Congreso 8

<b>Autores</b>			
Javier Corral, Charles Pinto, Asier Zubizarreta, Oscar Altuzarra			
<b>Título</b>			
A procedure to obtain structural workspace based on stiffness and natural frequencies criteria			
<b>Entidad organizadora</b>			
Nagoya Institute of Technology and CLAWAR Association			
<b>Congreso</b>			
13 <sup>th</sup> International Conference on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
13-978-981-4327-97-8		946	953
<b>Lugar</b>			
Nagoya, Japón			
<b>Fecha</b>			
31-3 de septiembre de 2010			

## Congreso 9

<b>Autores</b>			
Ch. Pinto, J. Corral, A. Hernández			
<b>Título</b>			
Un procedimiento para la obtención de espacios de trabajo basado en criterios estructurales			
<b>Entidad organizadora</b>			
Universidad de Castilla-La Mancha			
<b>Congreso</b>			
XVIII Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
0212-5072		1	9
<b>Lugar</b>			

Ciudad Real, España
<b>Fecha</b>
3-5 de noviembre de 2010

Congreso 10

<b>Autores</b>			
Javier Corral, Charles Pinto, Saioa Herrero, Oscar Altuzarra, Marco Ceccarelli			
<b>Título</b>			
Caracterización estructural de manipuladores paralelos a través del espacio de trabajo estructural			
<b>Entidad organizadora</b>			
Faculdade de Engenharia da Universidade do Porto			
<b>Congreso</b>			
X Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
978-989-96276-2-8		501	507
<b>Lugar</b>			
Oporto, Portugal			
<b>Fecha</b>			
4-7 de septiembre de 2011			

Congreso 11

<b>Autores</b>			
Ch. Pinto, J. Corral, S. Herrero, B. Şandru			
<b>Título</b>			
Vibratory Dynamic behaviour of parallel manipulators in their workspace			
<b>Entidad organizadora</b>			
Mexican Comittee of the IFToMM			
<b>Congreso</b>			
13th World Congress in Mechanism and Machine Science			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
978-607-441-131-7	Formato CD	519	526
<b>Lugar</b>			
Guanajuato, México			
<b>Fecha</b>			
19-25 de junio de 2011			

Congreso 12

<b>Autores</b>			
J. Corral, Ch. Pinto, F.J. Campa and O. Altuzarra			
<b>Título</b>			
Dynamic Capabilities of a Parallel Robot Based Routing Machine			

<b>Entidad organizadora</b>			
Unit Geometry and CAD, University Innsbruck, Austria in cooperation with the Jožef Stefan Institute, Ljubljana, Slovenia			
<b>Congreso</b>			
Advances in Robot Kinematics			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
978-94-007-4619-0		165	172
<b>Lugar</b>			
Innsbruck, Austria			
<b>Fecha</b>			
24-28 de junio de 2012			

## Congreso 13

<b>Autores</b>			
S. Herrero Villalibre, J. Corral Sáiz, Ch. Pinto, J. Aginaga García			
<b>Título</b>			
Análisis dinámico en manipuladores paralelos con movimientos parásitos			
<b>Entidad organizadora</b>			
Universidad Jaume I			
<b>Congreso</b>			
XIX Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
0212-5072		1	8
<b>Lugar</b>			
Castellón de la Plana, España			
<b>Fecha</b>			
14-16 de noviembre de 2012			

## Congreso 14

<b>Autores</b>			
J. Corral Sáiz, Ch. Pinto, F.J. Campa Gómez, S. Herrero Villalibre			
<b>Título</b>			
Indicador de rendimiento de una máquina de recantado basada en un robot paralelo			
<b>Entidad organizadora</b>			
Universidad Jaume I			
<b>Congreso</b>			
XIX Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
0212-5072		1	8
<b>Lugar</b>			
Castellón de la Plana, España			

<b>Fecha</b>
14-16 de noviembre de 2012

Congreso 15

<b>Autores</b>			
Saioa Herrero, Charles Pinto, Javier Corral, Asier Zubizarreta			
<b>Título</b>			
Simplified kinetostatic model of the 3-PRS manipulator			
<b>Entidad organizadora</b>			
International Federation of Robotics and TAIROA			
<b>Congreso</b>			
43rd International. Symposium. on Robotics (ISR2012)			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
986886830-4		1	6
<b>Lugar</b>			
Taipei, Taiwan			
<b>Fecha</b>			
29-31 de agosto de 2012			

Congreso 16

<b>Autores</b>			
Javier Corral, Charles Pinto, Francisco J. Campa, Oscar Altuzarra			
<b>Título</b>			
Performance characteristics of a parallel robot based routing machine			
<b>Entidad organizadora</b>			
International Federation of Robotics and TAIROA			
<b>Congreso</b>			
43rd International. Symposium. on Robotics (ISR2012)			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
986886830-4		1	6
<b>Lugar</b>			
Taipei, Taiwan			
<b>Fecha</b>			
29-31 de agosto de 2012			

Congreso 17

<b>Autores</b>			
A. Zubizarreta, I. Cabanes, M. Marcos, Charles Pinto, and J. Corral			
<b>Título</b>			
Robust Model Based Predictive Control for Trajectory Tracking of Parallel Robots			
<b>Entidad organizadora</b>			
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)			

<b>Congreso</b>			
Second Conference on Mechanism, Transmissions and Applications MeTrApp 2013			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
978-94-007-7484-1	17	341	348
<b>Lugar</b>			
Bilbao, España			
<b>Fecha</b>			
2-4 de octubre 2013			

## Congreso 18

<b>Autores</b>			
Comité Local			
<b>Título</b>			
<b>Entidad organizadora</b>			
Depto. de Ing. Mecánica de la Universidad del País Vasco (UPV/EHU)			
<b>Congreso</b>			
Second Conference on Mechanism, Transmissions and Applications MeTrApp 2013			
<b>Tipo de participación</b>			
Organización			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
978-94-007-7484-1	17	341	348
<b>Lugar</b>			
Bilbao, España			
<b>Fecha</b>			
2-4 de octubre 2013			

## Congreso 19

<b>Autores</b>			
Saioa Herrero, Charles Pinto, Javier Corral, Oscar Altuzarra			
<b>Título</b>			
Actuators orientation influence in the energy consumption of the 3-PRS manipulator			
<b>Entidad organizadora</b>			
American Society of Mechanical Engineers			
<b>Congreso</b>			
ASME 2013 International Mechanical Engineering Congress & Exposition			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
978-0-7918-5625-3		1	10
<b>Lugar</b>			
San Diego, EEUU			
<b>Fecha</b>			
15-21 de noviembre de 2013			

Congreso 20

<b>Autores</b>			
Sara Mata, Asier Zubizarreta, Charles Pinto, Javier Corral, Itziar Cabanes			
<b>Título</b>			
Modelado Multibody y Validación de un vehículo			
<b>Entidad organizadora</b>			
Universidad Politécnica de Valencia			
<b>Congreso</b>			
XXXV Jornadas de Automática			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
978-84-697-0589-6		416	423
<b>Lugar</b>			
Valencia, España			
<b>Fecha</b>			
3-5 de septiembre de 2014			

Congreso 21

<b>Autores</b>			
Oscar Altuzarra, Mikel Diez, Javier Corral, Gennaro Teoli and Marco Ceccarelli			
<b>Título</b>			
Kinematic Analysis of a Continuum Parallel Robot			
<b>Entidad organizadora</b>			
<b>Congreso</b>			
6th European Conference on Mechanism Science (EUCOMES 2016)			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
978-3-319-44155-9			
<b>Lugar</b>			
Nantes, Francia			
<b>Fecha</b>			
20-23 de septiembre de 2016			

Congreso 22

<b>Autores</b>			
Oscar Altuzarra, Mikel Diez, Javier Corral y Francisco J. Campa			
<b>Título</b>			
Kinematic Analysis of a Flexible Tensegrity Robot			
<b>Entidad organizadora</b>			
<b>Congreso</b>			
MTM & Robotics 2016			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			

ISSN/ISBN	Volumen	Página desde	Página hasta
<b>Lugar</b>			
Aachen, Alemania			
<b>Fecha</b>			
26-27 de octubre de 2016			

## Congreso 23

<b>Autores</b>			
Oscar Altuzarra, Mikel Diez, Javier Corral, Francisco J. Campa y Charles Pinto			
<b>Título</b>			
Análisis cinemático de un robot flexible accionado por cables			
<b>Entidad organizadora</b>			
Universidad Politécnica de Valencia			
<b>Congreso</b>			
XXI Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica - CNIM 2016			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
ISSN/ISBN	Volumen	Página desde	Página hasta
0212-5072		416	423
<b>Lugar</b>			
Elche, España			
<b>Fecha</b>			
9-11 de octubre de 2016			

## Congreso 24

<b>Autores</b>			
Saioa Herrero, Charles Pinto, Mikel Diez y Javier Corral			
<b>Título</b>			
Análisis de frecuencias naturales y modos de vibración de un manipulador paralelo para su uso en tests de vibraciones para piezas de automóviles			
<b>Entidad organizadora</b>			
<b>Congreso</b>			
XIII Congreso Iberoamericano de Ingeniería Mecánica. CIBEM 2017			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
ISSN/ISBN	Volumen	Página desde	Página hasta
<b>Lugar</b>			
Lisboa, Portugal			
<b>Fecha</b>			
23-26 octubre 2017.			

## Congreso 25

<b>Autores</b>			
Sara Mata, Asier Zubizarreta, Charles Pinto, Javier Corral y Mikel Diez			
<b>Título</b>			

Linear time varying model based predictive control for lateral control vehicles.			
<b>Entidad organizadora</b>			
Universidad Carlos III			
<b>Congreso</b>			
15th EAEC European Automotive Congress			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
<b>Lugar</b>			
Madrid, España			
<b>Fecha</b>			
3-5 octubre 2017			

Congreso 26

<b>Autores</b>			
Alberto Parra, Asier Zubizarreta, Mikel Diez, Javier Corral y Charles Pinto			
<b>Título</b>			
Fuzzy traction control system for electric vehicles			
<b>Entidad organizadora</b>			
Universidad Carlos III			
<b>Congreso</b>			
15th EAEC European Automotive Congress			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
<b>Lugar</b>			
Madrid, España			
<b>Fecha</b>			
3-5 octubre 2017			

Congreso 27

<b>Autores</b>			
Iosu Erauskin, Alejandro López, Asier Zubizarreta, Mikel Diez , Charles Pinto y Javier Corral			
<b>Título</b>			
Simulation tool for the optimization of formula type prototypes			
<b>Entidad organizadora</b>			
Universidad Carlos III			
<b>Congreso</b>			
15th EAEC European Automotive Congress			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
<b>Lugar</b>			
Madrid, España			
<b>Fecha</b>			
3-5 octubre 2017			

--

## Congreso 28

<b>Autores</b>			
J. Corral; M. Diez; Ch. Pinto; B. López y A. Zubizarreta			
<b>Título</b>			
PBL para el desarrollo global de un modelo de negocio de automoción sostenible			
<b>Entidad organizadora</b>			
Universidad Nacional de Educación a Distancia			
<b>Congreso</b>			
XXII Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
<b>Lugar</b>			
Madrid, España			
<b>Fecha</b>			
19-21 septiembre 2018			

## Congreso 29

<b>Autores</b>			
J. Corral, M. Diez, D. Abedul, Ch. Pinto			
<b>Título</b>			
Caracterización del comportamiento cuasiestático de robots flexibles para espacios de trabajo colaborativos			
<b>Entidad organizadora</b>			
Universidad Nacional de Educación a Distancia			
<b>Congreso</b>			
XXII Congreso Nacional de Ingeniería Mecánica			
<b>Tipo de participación</b>			
Ponencia			
<b>ISSN/ISBN</b>	<b>Volumen</b>	<b>Página desde</b>	<b>Página hasta</b>
<b>Lugar</b>			
Madrid, España			
<b>Fecha</b>			
19-21 septiembre 2018			

## 2.5. Otros méritos de investigación

He desarrollado mi faceta investigadora durante los últimos 10 años de manera continuada. Esto se refleja en mi aportación de otros méritos de la siguiente manera: durante todos estos años he participado o colaborado en la organización de una jornada interna de investigación del grupo de investigación consolidado COMPMECH con el que colaboro. En 2006 finalicé con nota de

sobresaliente mis cursos de doctorado y obtuve, así, el Diploma de Estudios Avanzados. He colaborado en la divulgación de un artículo sobre el vehículo eléctrico. Y, por otra parte, he colaborado como revisor de artículos científicos en revista relevantes de la comunidad científica y en algún congreso internacional. A nivel regional, he participado en la difusión de la investigación en la Semana de la Ciencia que se celebra anualmente.

- Participación en Jornadas internas sobre investigación del Grupo de Investigación COMPMECH del Departamento de ingeniería mecánica (2003-2013).
- Cursos de doctorado (2006).
- Suficiencia investigadora y Diploma de Estudios Avanzados (2006).
- Revisor para la revista científica Computational and Nonlinear Dynamics - ASME (2012).
- Artículo de divulgación: Revista *Técnica y Tecnología – Interempresas*. El coche eléctrico y el cambio en los procesos de fabricación (2013).
- Participación en evento de divulgación científica: XIII Semana de la Ciencia, Tecnología e Innovación (2013).
- Revisor para el Congreso Internacional: The Second Conference on Mechanisms, Transmissions and Applications, MeTrApp2013 (2013).
- Revisor para la revista científica Mechanism and Machine Theory – Elsevier (2013).
- Revisor para el Congreso Internacional: IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (2014).

### 3. MÉRITOS DOCENTES Y DE GESTIÓN

#### 3.1. Puestos ocupados

##### Puesto 1

<b>Denominación del puesto</b>	
Asociado/a de Universidad, parcial 3 h/s, Consolidada (Laboral)	
<b>Departamento</b>	
Ingeniería Mecánica	
<b>Centro</b>	
Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao	
<b>Institución</b>	
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)	
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>
29/09/2008	20/10/2009

##### Puesto 2

<b>Denominación del puesto</b>	
Investigador no doctor	
<b>Departamento</b>	
Ingeniería Mecánica	
<b>Centro</b>	
Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial de Bilbao	
<b>Institución</b>	
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)	
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>
23/01/2009	20/10/2009

##### Puesto 3

<b>Denominación del puesto</b>	
Laboral Interino de Universidad, completa 8 h/s (Laboral)	
<b>Departamento</b>	
Ingeniería Mecánica	
<b>Centro</b>	
Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial de Bilbao	
<b>Institución</b>	
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)	
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>
21/10/2009	13/01/2015

##### Puesto 4

<b>Denominación del puesto</b>	
Profesor adjunto	
<b>Departamento</b>	

Ingeniería Mecánica	
<b>Centro</b>	
Escuela de Ingeniería de Bilbao	
<b>Institución</b>	
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)	
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>
14/01/2015	actualidad

### 3.2. Cursos y seminarios impartidos

<b>Título</b>		
Supervisión y Control en Tiempo Real de un vehículo Formula Student Eléctrico		
<b>Objetivos del curso</b>		
Formación sobre nuevas propulsiones en vehículos automóviles		
<b>Perfil de los destinatarios</b>		
Investigadores sector automoción		
<b>Entidad organizadora</b>		
National Instruments		
<b>Nº de horas</b>	<b>Participación</b>	<b>Publicación (ISBN)</b>
8	Ponencia	Pub. electrónica
<b>Lugar de celebración</b>		
San Sebastián, España		
<b>Fecha</b>		
21/03/2013		

### 3.3. Cursos y seminarios recibidos

#### Curso 1

<b>Título</b>		
Seminarios de inglés técnico/académico para el personal docente investigador		
<b>Objetivos del curso</b>		
Formación del personal docente en idioma extranjero. Preparación de clases y oratoria en congresos		
<b>Perfil de los destinatarios</b>		
Profesores e investigadores		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de horas</b>
28/05/2012	28/06/2012	20
<b>Entidad organizadora</b>		
Vicerrectorado del Campus de Vizcaya de la UPV/EHU		
<b>Lugar de celebración</b>		
Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao		
<b>Fecha</b>		
18/05/2014		

#### Curso 2

<b>Título</b>		
Gidatu: Asesoramiento para la elaboración de Guías de Asignatura-Grupo		
<b>Objetivos del curso</b>		
GIDAtu pretende aportar información y orientación para la elaboración de la Guía Asignatura-Grupo, documento éste que permite al profesorado responsable de la docencia de una asignatura en un grupo concreto durante un curso académico, desarrollar de manera particularizada la Guía Docente de la asignatura asociada al Plan de Estudios, la cual incluye una información básica y común para todos los grupos en los que se imparte esa asignatura.		
<b>Perfil de los destinatarios</b>		
Equipo de profesores (o profesor, en su caso) responsable de la docencia de una asignatura en un grupo		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de horas</b>
21/03/2014	27/06/2014	50
<b>Entidad organizadora</b>		
Vicerrectorado de Calidad e Innovación Docente de la EUITI de Bilbao		
<b>Lugar de celebración</b>		
Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial de Bilbao		
<b>Fecha</b>		
27/06/2014		

## Curso 3

<b>Título</b>		
Aritu: Asesoramiento para la implantación de Metodologías Activas		
<b>Objetivos del curso</b>		
ARItu se plantea con el objeto de proporcionar al profesorado de la Escuela asesoramiento y apoyo en el diseño de materiales docentes alineados con metodologías activas y su utilización en el aula		
<b>Perfil de los destinatarios</b>		
Equipo de profesores (o profesor, en su caso) responsable de la docencia de una asignatura en un grupo		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de horas</b>
31/03/2014	15/07/2014	75
<b>Entidad organizadora</b>		
Vicerrectorado de Calidad e Innovación Docente de la EUITI de Bilbao		
<b>Lugar de celebración</b>		
Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial de Bilbao		
<b>Fecha</b>		
15/07/2014		

## 3.4. Proyectos de innovación docente

<b>Título</b>		
Implantación de actividades de aprendizaje autónomo en relación a la Estática y Cinemática de Estructuras y Mecanismos.		
<b>Entidad financiadora</b>		
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)		

<b>Tipo de convocatoria</b>		<b>Especificar</b>
Comunidad Autónoma		
<b>Entidad participantes</b>		
Departamento de Ingeniería Mecánica		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de meses</b>
01-09-2012	01-09-2014	24
<b>Investigador principal</b>		<b>Nº de investigadores participantes</b>
Oscar Altuzarra		9
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Diseño de actividades de aprendizaje autónomo para la asignatura Mecánica Aplicada		
<b>Tipo</b>		<b>Especificar</b>
Colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

<b>Título</b>		
Escuela Formula Student- Desafío de sostenibilidad e ingeniería		
<b>Entidad financiadora</b>		
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)		
<b>Tipo de convocatoria</b>		<b>Especificar</b>
Comunidad Autónoma		
<b>Entidad participantes</b>		
Departamento de Ingeniería Mecánica		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de meses</b>
01-09-2014	01-09-2016	24
<b>Investigador principal</b>		<b>Nº de investigadores participantes</b>
Charles Pinto		5
<b>Aportación del solicitante al proyecto</b>		
Dimensionamiento y gestión de los grupos de trabajo, diseño y fabricación		
<b>Tipo</b>		<b>Especificar</b>
Colaborador		
<b>Dedicación</b>		
Compartida		

### 3.5. Otros méritos docentes

En este apartado presento otros 17 méritos docentes adicionales que describiré, a continuación, ordenados en 3 bloques:

#### BLOQUE1: FORMACIÓN PERSONAL

En este grupo destacaré mi acreditación para impartir docencia en tres lenguas: castellano, euskera e inglés. También los cursos impartidos por la *Institution of Mechanical Engineers (IMechE)* a los que he asistido en dos ocasiones. Además, he participado en un congreso sobre aspectos educativos que se ha traducido en la publicación de un capítulo de libro.

- Acreditación para impartir docencia en inglés
- Acreditación para impartir docencia en euskera
- Curso formativo impartido por IMechE sobre Skills: 2012

- Curso formativo impartido por IMechE sobre Skills: 2013
- Participación en congreso internacional sobre educación ISEMMS2013

#### BLOQUE2: INTERRELACIÓN CON EL ALUMNADO

Quiero destacar en este bloque mi predisposición a la interacción con el alumnado. He dirigido 25 proyectos fin de carrera y trabajos fin de grado. Asimismo, he realizado labores de seguimiento como tutor de prácticas en empresa por un total de unas 10000 horas de prácticas. Y, por último, mi labor como profesor colaborador en el proyecto *Formula Student Bizkaia*. Es mi tercer año en este proyecto y he colaborado en la gestión, planificación y seguimiento del mismo. Este proyecto conlleva la gestión de un grupo de unos 60 alumnos de ingeniería para el diseño y fabricación de un monoplaza para competir internacionalmente contra universidades de todo el mundo. He sido el fundador de la Unidad Organizativa FSB-EUITI que da reconocimiento al trabajo realizado en este proyecto ante el estamento universitario y además tutorizo a los alumnos participantes.

- Cotutela Proyectos de Fin de Carrera en aula de empresa Aula ROBOTIKER
- Dirección Proyectos de Fin de Carrera y Trabajos Fin de Grado
- Tutorización de alumnos del convenio de prácticas en empresa
- Fundador de la Unidad Organizativa Formula Student Bizkaia FSB-EUITI
- Tutor Unidad Organizativa Formula Student Bizkaia FSB-EUITI
- Asistencia a competición internacional Formula Student UK 2012 ,2013, 2014, 2015 y 2016, 2017 y 2018.
- Asistencia a competición internacional Formula Student Spain 2012 ,2013, 2014, 2015 y 2016.
- Profesor responsable proyecto Formula Student Bizkaia desde 2012 hasta la actualidad

#### BLOQUE3: COLABORACIÓN CON LA UNIVERSIDAD

Finalmente, me gustaría mostrar mi disposición a participar en actividades de colaboración para la difusión de las capacidades de mi centro. También quiero hacer hincapié en mi participación como miembro del Tribunal de Evaluación de los Proyectos de Fin de carrera, habiendo evaluado 260 trabajos. Además, he sido coautor de la normativa específica de la titulación para los *Estudios de fin de grado* derivados de colaboraciones en trabajos de investigación.

- Participación Jornada Puertas Abiertas ETSI de Bilbao 2009
- Certificado de participación en Tribunales
- Elaboración de la Normativa Estudios Fin de Grado para la titulación Grado en Ingeniería Mecánica
- Participación Jornada Puertas Abiertas ETSI de Bilbao 2014,2015,2016, 2017 y 2018



## 4. MÉRITOS ACADÉMICOS

### 4.1. Titulación universitaria

<b>Ciclo</b>
Ingeniero
<b>Título</b>
Ingeniero Industrial
<b>Universidad</b>
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)
<b>Fecha</b>
29/09/2004
<b>Nota media del expediente</b>
7,01

### 4.2. Doctorado

<b>Programa de doctorado</b>	
Ingeniería de Sistemas mecánicos y estructurales	
<b>Doctorado europeo o internacional</b>	<b>Fecha de la mención</b>
No	
<b>Mención de calidad del programa</b>	<b>Año</b>
Si	2010
<b>Fecha</b>	
13/10/2011	
<b>Directores de la tesis</b>	
Charles Pinto	
<b>Título de la tesis</b>	
Caracterización del comportamiento estructural de manipuladores de cinemática paralela	
<b>Calificación</b>	
Sobresaliente Cum Laude	

### 4.3. Otros títulos de postgrado

<b>Denominación del título</b>
Diploma de Estudios Avanzados – Suficiencia Investigadora
<b>Centro</b>
Escuela Técnica Superior de Ingeniería de Bilbao
<b>Institución</b>
Universidad del País Vasco
<b>Fecha</b>
21/12/2006

<b>Calificación</b>
Sobresaliente

#### 4.4. Ayudas y becas

<b>Tipo</b>		
Predoctoral		
<b>Finalidad</b>		
Realización de la tesis doctoral en colaboración con un Centro Tecnológico		
<b>Entidad financiadora</b>		
Fundación de los Centros Tecnológicos Iñaki Goenaga		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de meses</b>
20/10/2004	19/10/2006	24
<b>Centro</b>		
Sobresaliente Cum Laude		
<b>Institución</b>		
Fundación Tecnalia Research&Innovation		

#### 4.5. Estancias en centros españoles y extranjeros

<b>Centro</b>		
Robotiker		
<b>Institución</b>		
Fundación Tecnalia Research&Innovation		
<b>Localidad</b>		
Zamudio		
<b>País</b>		
España		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de meses</b>
20/10/2006	19/10/2008	24
<b>Programa</b>		
Programa Torres Quevedo		
<b>Entidad financiadora</b>		
Ministerio de Educación y Ciencia		
<b>Objetivo de la estancia</b>		
Realización de la tesis doctoral		
<b>Carácter de la estancia</b>		
Predoctoral		

#### 4.6. Cursos y seminarios de especialización

<b>Título</b>
Euron parallel robots
<b>Objetivos del curso</b>

Parallel robot fundamentals (1 day): parallel mechanisms, mechanism design, spherical wrists. Theory and analyses (2 days): Kinematic and workspace analysis. Singularities, performance indices. Dynamic analysis. Control of parallel robots. Control of cable-driven parallel robots. Applications of parallel robots (2 days): Parallel robot in underwater tasks. Parallel robot in construction. Parallel robot as parallel machines. Parallel haptic interfaces. Parallel minirobots in telesurgery.		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de horas</b>
25/03/2007	30/03/2007	30
<b>Organismo</b>		
Universidad Miguel Hernández de Elche		
<b>Lugar de celebración</b>		
Benidorm, España		
<b>Fecha</b>		
25/03/2007		

<b>Título</b>		
Formación en materiales compuestos		
<b>Objetivos del curso</b>		
Degradación y envejecimiento Selección de materiales Optimización de laminados Herramientas de simulación aplicadas al diseño		
<b>Desde</b>	<b>Hasta</b>	<b>Nº de horas</b>
23/09/2015	03/12/2015	76
<b>Organismo</b>		
AIC Academy		
<b>Lugar de celebración</b>		
Amorebieta, Bizkaia, España		
<b>Fecha</b>		
23/09/2015		

#### 4.7. Otros méritos relevantes

Quiero destacar mi capacitación en lenguas extranjeras con un nivel C1 en el marco europeo tanto en inglés como en euskera. Por otra parte, como miembro activo de la comunidad investigadora destaco mi pertenencia a la Sociedad Americana de Ingenieros Mecánicos y en relación con el sector de automoción, mi pertenencia a la Sociedad de Técnicos de Automoción.

- Inglés C1
- Euskera C1
- Miembro de la American Society of Mechanical Engineers
- Miembro de la Sociedad de Técnicos de Automoción