

eman ta zabal zazu



Universidad
del País Vasco

Euskal Herriko
Unibertsitatea

Currículum Vitae

de:

Javier Corral Sáiz

DNI: 30690917Q

Contenido

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

1. EXPERIENCIA LABORAL Y BECAS

1.1. Actividades de carácter profesional

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

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

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

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

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

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

Empresa		
Universidad del País Vasco (UPV/EHU)		
Categoría profesional		
Profesor adjunto		
Actividad desarrollada		
Labores investigadoras en relación con manipuladores flexibles y sistemas de automoción		
Desde	Hasta	Nº de meses
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

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

2. MÉRITOS DE INVESTIGACIÓN

2.1. Publicaciones científicas

2.1.1. Revista

Paper 1

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

Paper 2

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

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

Paper 3

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

Paper 4

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

Paper 5

Autores

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

2.1.2. Capítulos de libro

CapdeLibro 1

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

CapdeLibro 2

Autores
Javier Corral

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

CapdeLibro 3

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

CapdeLibro 4

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

CapdeLibro 5

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

CapdeLibro 6

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

CapdeLibro 7

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

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

CapdeLibro 8

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

CapdeLibro 9

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

CapdeLibro 10

Autores		
Asier Zubizarreta Itziar Cabanes Marga Marcos Charles Pinto Javier Corral Pablo Bengoa		

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

2.2. Proyectos y/o contratos de investigación

Proyecto 1

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

Proyecto 2

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

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

Proyecto 3

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

Proyecto 4

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

Compartida

Proyecto 5

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

Proyecto 6

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

Proyecto 7

Título		
Movilidad y automoción para redes de transporte avanzadas		
Entidad financiadora		
CDTI		

Tipo de convocatoria	Especificar	
Nacional		
Entidades participantes		
FICOTRIAD y ROBOTIKER-TECNALIA		
Desde	Hasta	Nº total de meses
01/01/2007	20/10/2008	22
Aportación del solicitante al proyecto		
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		
GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE		
Tipo	Especificar	
Investigador colaborador		
Dedicación		
Compartida		

Proyecto 8

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

Proyecto 9

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

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

Proyecto 10

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

Proyecto 11

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

Proyecto 12

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

Proyecto 13

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

Proyecto 14

Título		
Asesoría Técnica en materia de diseño mecánico		
Entidad financiadora		
VICINAY		
Tipo de convocatoria	Especificar	

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

Proyecto 15

Título		
Digital Mechanism and Gear Library goes European. thinkMOTION		
Entidad financiadora		
Comisión Europea		
Tipo de convocatoria	Especificar	
VII Programa Marco		
Entidades participantes		
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)		
Desde	Hasta	Nº total de meses
01/12/2010	01/12/2013	36
Aportación del solicitante al proyecto		
Integración de documentación en la librería digital		
GRADO DE RESPONSABILIDAD DEL SOLICITANTE		
Tipo	Especificar	
Colaborador		
Dedicación		
Compartida		

Proyecto 16

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

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

Proyecto 17

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

Proyecto 18

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

Compartida

Proyecto 19

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

Proyecto 20

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

Proyecto 21

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

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

Proyecto 22

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

Proyecto 23

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

Tipo	Especificar
Colaborador	
Dedicación	
Compartida	

Proyecto 24

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

Proyecto 25

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

Proyecto 26

Título

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

Proyecto 27

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

Proyecto 28

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

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

Proyecto 29

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

Proyecto 30

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

Proyecto 31

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

Proyecto 32

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

Proyecto 33

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

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

Proyecto 34

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

Proyecto 35

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

Dedicación
Compartida

Proyecto 36

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

Proyecto 37

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

Proyecto 38

Título		
Máquinas de cinemática paralela ultra flexibles. MEDUSA		
Entidad financiadora		

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

Proyecto 39

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

2.3. Patente

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

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

2.4. Congresos y conferencias científicas

Congreso 1

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

Congreso 2

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

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

Congreso 3

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

Congreso 4

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

12-14 de octubre de 2005

Congreso 5

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

Congreso 6

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

Congreso 7

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

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

Congreso 8

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

Congreso 9

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

Ciudad Real, España
Fecha
3-5 de noviembre de 2010

Congreso 10

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

Congreso 11

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

Congreso 12

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

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

Congreso 13

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

Congreso 14

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

Fecha
14-16 de noviembre de 2012

Congreso 15

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

Congreso 16

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

Congreso 17

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

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

Congreso 18

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

Congreso 19

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

Congreso 20

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

Congreso 21

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

Congreso 22

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

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

Congreso 23

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

Congreso 24

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

Congreso 25

Autores			
Sara Mata, Asier Zubizarreta, Charles Pinto, Javier Corral y Mikel Diez			
Título			

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

Congreso 26

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

Congreso 27

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

--

Congreso 28

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

Congreso 29

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

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

Puesto 2

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

Puesto 3

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

Puesto 4

Denominación del puesto	
Profesor adjunto	
Departamento	

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

3.2. Cursos y seminarios impartidos

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

3.3. Cursos y seminarios recibidos

Curso 1

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

Curso 2

Título		
Gidatu: Asesoramiento para la elaboración de Guías de Asignatura-Grupo		
Objetivos del curso		
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.		
Perfil de los destinatarios		
Equipo de profesores (o profesor, en su caso) responsable de la docencia de una asignatura en un grupo		
Desde	Hasta	Nº de horas
21/03/2014	27/06/2014	50
Entidad organizadora		
Vicerrectorado de Calidad e Innovación Docente de la EUITI de Bilbao		
Lugar de celebración		
Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial de Bilbao		
Fecha		
27/06/2014		

Curso 3

Título		
Aritu: Asesoramiento para la implantación de Metodologías Activas		
Objetivos del curso		
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		
Perfil de los destinatarios		
Equipo de profesores (o profesor, en su caso) responsable de la docencia de una asignatura en un grupo		
Desde	Hasta	Nº de horas
31/03/2014	15/07/2014	75
Entidad organizadora		
Vicerrectorado de Calidad e Innovación Docente de la EUITI de Bilbao		
Lugar de celebración		
Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial de Bilbao		
Fecha		
15/07/2014		

3.4. Proyectos de innovación docente

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

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

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

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

4.2. Doctorado

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

4.3. Otros títulos de postgrado

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

Calificación
Sobresaliente

4.4. Ayudas y becas

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

4.5. Estancias en centros españoles y extranjeros

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

4.6. Cursos y seminarios de especialización

Título
Euron parallel robots
Objetivos del curso

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.		
Desde	Hasta	Nº de horas
25/03/2007	30/03/2007	30
Organismo		
Universidad Miguel Hernández de Elche		
Lugar de celebración		
Benidorm, España		
Fecha		
25/03/2007		

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