



José María Catalán Orts

Generado desde: Editor CVN de FECYT

Fecha del documento: 06/02/2023

v 1.4.3

8d6bba313cc5761122615a6722a2f64b

Este fichero electrónico (PDF) contiene incrustada la tecnología CVN (CVN-XML). La tecnología CVN de este fichero permite exportar e importar los datos curriculares desde y hacia cualquier base de datos compatible. Listado de Bases de Datos adaptadas disponible en <http://cvn.fecyt.es/>

Resumen libre del currículum

Descripción breve de la trayectoria científica, los principales logros científico-técnicos obtenidos, los intereses y objetivos científico-técnicos a medio/largo plazo de la línea de investigación. Incluye también otros aspectos o peculiaridades importantes.

José María Catalán Orts (Índice h=8) es Investigador Junior en el Instituto de Bioingeniería de la Universidad Miguel Hernández de Elche. Cabe destacar que, en 2022, su Tesis Doctoral recibió el Premio Extraordinario de Doctorado por la Universidad Miguel Hernández. Además, El Dr. José M Catalán cuenta con la evaluación positiva por parte de la Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación (ANECA) de las acreditaciones para los puestos de Profesor Contratado Doctor (PCD); Profesor Ayudante Doctor (PAD); y Profesor de Universidad Privada (PUP).

En cuanto a su actividad investigadora hay que resaltar que es autor de: 17 Publicaciones científicas en revistas indexadas con índice de calidad relativo, de las cuales 10 de estas publicaciones están en el Q1 dentro de su categoría del listado JCR Science Edition.

Reports (JCR); 17 Capítulos de libro en editoriales de prestigio internacional y Comunicaciones y participaciones en congresos, tanto nacionales como internacionales; 27 comunicaciones presentadas en congresos nacionales e internacionales.

El Dr. José M Catalán ha participado como miembro del equipo de investigación en los siguientes proyectos y contratos de investigación: 4 Proyectos internacionales financiados por la Comisión Europa; 3 Proyectos del Plan Nacional de Investigación; 10 Proyectos obtenidos en convocatorias autonómicas; 2 Proyecto financiado por la Universidad Miguel Hernández; 8 contratos, convenios y/o proyectos de I+D+i con Administraciones o entidades públicas o privadas.

Cabe destacar que el Dr. José M Catalán es Codirector de la Cátedra de tecnologías avanzadas para la rehabilitación entre la Universidad Miguel Hernández y HOSPIMAR 2000 S.L. (COGO2022/12.289)

En cuanto a la transferencia de tecnología, se debe resaltar que el Dr. José M Catalán es inventor de 6 patentes, 2 de ellas internacionales (1 de ellas en explotación). Cabe destacar que el Dr. José M Catalán es Administrador de la spinoff Innovative devices for rehabilitation and assistance S.L.

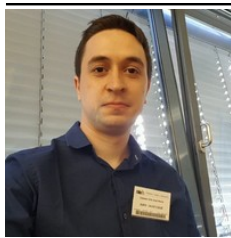
El Dr. José M Catalán ha realizado 2 estancias internacionales en centros de investigación de reconocido prestigio (1 año y 3 meses en total): i) Università Campus Bio-Medico di Roma, Roma, Lazio, Italia. 01/01/2022 - Actualidad (1 año); ii) ETH Zurich, Zurich, Suiza. 01/10/2020 - 31/12/2020 (3 meses). Y 2 estancias nacionales (6 meses en total): i) Universidad de Cádiz, Cádiz, Andalucía, España. 01/01/2022 - 31/12/2023 (3 meses) y 03/06/2019 - 11/10/2019 (3 meses)



Indicadores generales de calidad de la producción científica

Información sobre el número de sexenios de investigación y la fecha del último concedido, número de tesis doctorales dirigidas en los últimos 10 años, citas totales, promedio de citas/año durante los últimos 5 años (sin incluir el año actual), publicaciones totales en primer cuartil (Q1), índice h. Incluye otros indicadores considerados de importancia.

- Publicaciones totales en revistas incluidas en el JCR: 17
- Citas totales: 271 (Scopus)
- Promedio de citas/año durante los últimos 5 años: 266 (Scopus)
- Índice h: 8 (Scopus)
- 6 patentes, 2 de ellas internacionales (1 de ellas en explotación)
- Cuento con la evaluación positiva por parte de la Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación (ANECA) de las acreditaciones para los puestos de: Profesor Contratado Doctor (PCD); Profesor Ayudante Doctor (PAD); y Profesor de Universidad Privada (PUP)



José María Catalán Orts

Apellidos: **Catalán Orts**
Nombre: **José María**
DNI: **48626043H**
ORCID: **0000-0002-3608-1039**
ScopusID: **56992476300**
ResearcherID: **AAX-3051-2021**
Fecha de nacimiento: **13/06/1991**
Sexo: **Hombre**
Nacionalidad: **España**
País de nacimiento: **España**
C. Autón./Reg. de nacimiento: **Comunidad Valenciana**
Provincia de contacto: **Alicante**
Ciudad de nacimiento: **Alicante**
Dirección de contacto: **Avenida Doctor Rico, 20, 5 A**
Código postal: **03005**
País de contacto: **España**
C. Autón./Reg. de contacto: **Comunidad Valenciana**
Ciudad de contacto: **Alicante**
Correo electrónico: **jcatalan@umh.es**
Teléfono móvil: **(0034) 665564689**

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Innovative Devices for Rehabilitation and Assistance S.L.

Tipo de entidad: Entidad Empresarial

Categoría profesional: Administrador

Fecha de inicio: 13/07/2022

Modalidad de contrato: Administrador

Entidad empleadora: Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Departamento: Ingeniería de Sistemas y Automática, Escuela Politécnica Superior de Elche

Categoría profesional: Investigador Junior

Ciudad entidad empleadora: Comunidad Valenciana, España

Teléfono: (0034) 665564689

Fecha de inicio: 01/01/2022

Modalidad de contrato: Becario/a (pre o posdoctoral, otros)

Régimen de dedicación: Tiempo completo

Funciones desempeñadas: Actividades de investigación en colaboración con el grupo de investigación CREO Lab de la Università Campus Bio-Medico di Roma y la Universidad Miguel Hernández de Elche

Identificar palabras clave: Medición de señales biológicas; Robots biomédicos; Robots asistenciales; Sistemas multirobots; Interacción multimodal; Interfase humano-robot; Programación de robots

Interés para docencia y/o inv.: Beneficiario de la beca posdoctoral "Ayudas Margarita Salas para la formación de jóvenes doctores" financiadas por Ministerio de Universidades y la Unión Europea-Next Generation EU.

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1	Universidad Miguel Hernández de Elche	Profesor contratado laboral a tiempo parcial (P06)	21/09/2021
2	Universidad Miguel Hernández de Elche	Investigador Junior	20/07/2021
3	Universidad Miguel Hernández de Elche	Becario Predoctoral (ACIF/2018/214)	01/09/2018
4	Universidad Miguel Hernández de Elche	Becario Predoctoral	01/06/2018
5	Universidad Miguel Hernández de Elche	Titulado de grado medio	01/02/2018
6	Universidad Miguel Hernández de Elche	Titulado de grado medio	01/09/2016
7	Universidad Miguel Hernández de Elche	Prácticas Internas Extracurriculares	01/07/2016
8	Universidad Miguel Hernández de Elche	Becario de Investigación	22/05/2015

- 1** **Entidad empleadora:** Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Escuela Politécnica Superior de Elche, Ingeniería de Sistemas y Automática
Categoría profesional: Profesor contratado laboral a tiempo parcial (P06) **Gestión docente (Sí/No):** Si
Fecha de inicio-fin: 21/09/2021 - 20/01/2022 **Duración:** 4 meses
Modalidad de contrato: Contrato laboral temporal
Régimen de dedicación: Tiempo parcial
Ámbito actividad de gestión: Universitaria
- 2** **Entidad empleadora:** Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Ingeniería de Sistemas y Automática, Escuela Politécnica Superior de Elche
Categoría profesional: Investigador Junior **Gestión docente (Sí/No):** Si
Fecha de inicio-fin: 20/07/2021 - 31/12/2021 **Duración:** 5 meses
Modalidad de contrato: Contrato laboral temporal
Régimen de dedicación: Tiempo completo
Ámbito actividad de gestión: Universitaria
Interés para docencia y/o inv.: Realización de actividades de investigación y tareas docentes (teoría y prácticas)
- 3** **Entidad empleadora:** Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Ingeniería de Sistemas y Automática, Universidad Miguel Hernández de Elche
Ciudad entidad empleadora: Elche, Comunidad Valenciana, España
Categoría profesional: Becario Predoctoral (ACIF/2018/214) **Gestión docente (Sí/No):** Si
Fecha de inicio-fin: 01/09/2018 - 05/07/2021 **Duración:** 2 años - 10 meses - 4 días
Modalidad de contrato: Becario/a (pre o posdoctoral, otros)
Régimen de dedicación: Tiempo completo
Ámbito actividad de gestión: Universitaria
Interés para docencia y/o inv.: Beneficiario de la beca predoctoral ACIF/2018/214 "Subvenciones para la contratación de personal investigador de carácter predoctoral" de la Conselleria de Educación, Investigación, Cultura y Deporte de la Comunidad Valenciana.

- 4** **Entidad empleadora:** Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Ingeniería de Sistemas y Automática, Escuela Politécnica Superior de Elche
Ciudad entidad empleadora: Elche, Comunidad Valenciana, España
Categoría profesional: Becario Predoctoral **Gestión docente (Sí/No):** Si
Fecha de inicio-fin: 01/06/2018 - 31/08/2018 **Duración:** 3 meses
Modalidad de contrato: Becario/a (pre o posdoctoral, otros)
Régimen de dedicación: Tiempo completo
Ámbito actividad de gestión: Universitaria
Interés para docencia y/o inv.: Beneficiario de la beca predoctoral de las "Ayudas del Vicerrectorado de Investigación e Innovación para el Apoyo a la Formación de Personal Investigador" de la Universidad Miguel Hernández.
- 5** **Entidad empleadora:** Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Ingeniería de Sistemas y Automática, Escuela Politécnica Superior de Elche
Ciudad entidad empleadora: Elche, Comunidad Valenciana, España
Categoría profesional: Titulado de grado medio **Gestión docente (Sí/No):** Si
Fecha de inicio-fin: 01/02/2018 - 31/05/2018 **Duración:** 3 meses - 30 días
Modalidad de contrato: Contrato laboral temporal
Régimen de dedicación: Tiempo completo
Ámbito actividad de gestión: Universitaria
Interés para docencia y/o inv.: Contrato asociado al proyecto europeo H2020 AIDE
- 6** **Entidad empleadora:** Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Ingeniería de Sistemas y Automática, Escuela Politécnica Superior de Elche
Categoría profesional: Titulado de grado medio **Gestión docente (Sí/No):** No
Fecha de inicio-fin: 01/09/2016 - 31/01/2018 **Duración:** 1 año - 4 meses - 30 días
Modalidad de contrato: Contrato laboral temporal
Régimen de dedicación: Tiempo completo
Primaria (Cód. Unesco): 331110 - Instrumentos médicos
Interés para docencia y/o inv.: Contrato asociado proyecto europeo H2020 AIDE con APOTI/2016/A/21
- 7** **Entidad empleadora:** Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Ingeniería de Sistemas y Automática, Escuela Politécnica Superior de Elche
Ciudad entidad empleadora: Elche, Comunidad Valenciana, España
Categoría profesional: Prácticas Internas **Gestión docente (Sí/No):** No
Extracurriculares
Fecha de inicio-fin: 01/07/2016 - 30/08/2016 **Duración:** 2 meses
Modalidad de contrato: Prácticas Internas Extracurriculares
Régimen de dedicación: Tiempo parcial
Primaria (Cód. Unesco): 331110 - Instrumentos médicos
Funciones desempeñadas: Desarrollo e implementación de interfaces multimodales y sistemas de control para entorno de robótica asistencial.
Interés para docencia y/o inv.: Formación e iniciación a la investigación.



- 8** **Entidad empleadora:** Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Ingeniería de Sistemas y Automática, Escuela Politécnica Superior de Elche
Ciudad entidad empleadora: Elche, Comunidad Valenciana, España
Categoría profesional: Becario de Investigación **Gestión docente (Sí/No):** No
Fecha de inicio-fin: 22/05/2015 - 30/06/2016 **Duración:** 1 año - 1 mes - 8 días
Modalidad de contrato: Becario/a (pre o posdoctoral, otros)
Régimen de dedicación: Tiempo parcial
Interés para docencia y/o inv.: Beca de especialización asociada al proyecto "Sistemas avanzados de ayuda para la administración temprana de terapias de neurorehabilitación"

Formación académica recibida

Titulación universitaria

Estudios de 1º y 2º ciclo, y antiguos ciclos (Licenciados, Diplomados, Ingenieros Superiores, Ingenieros Técnicos, Arquitectos)

- 1 Titulación universitaria:** Titulado Superior
Nombre del título: Máster Universitario en Ingeniería de Telecomunicación
Entidad de titulación: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de titulación: 24/10/2016
- 2 Titulación universitaria:** Titulado Medio
Nombre del título: Ingeniero Técnico de Telecomunicación, especialidad en Sistemas Electrónicos
Entidad de titulación: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de titulación: 18/12/2014
Premio: Recognition of the Excellent Academic Record

Doctorados

Programa de doctorado: Programa de Doctorado en Tecnologías Industriales y de Telecomunicación
Entidad de titulación: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de titulación: 08/07/2021
Título de la tesis: Desarrollo y análisis de estrategias avanzadas de interacción en sistemas robóticos complejos de rehabilitación y asistencia
Director/a de tesis: Nicolás Manuel García Aracil
Calificación obtenida: Mención Cum Laude
Mención de calidad: Si
Premio extraordinario doctor: Si **Fecha de obtención:** 21/12/2022

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

- 1 Título del curso/seminario:** Formación sobre productos sanitarios y productos sanitarios de diagnóstico in vitro
Objetivos del curso/seminario: Aportar a las personas participantes los conceptos necesarios para conocer la documentación técnica necesaria para demostrar la conformidad de los productos sanitarios, los productos sanitarios de diagnóstico in vitro y en especial los productos software, así como los requisitos de los nuevos reglamentos europeos de producto sanitario y sobre productos sanitarios de diagnóstico in vitro.
Entidad organizadora: INGEAL, Ingeniería de la Calidad y el Medio Ambiente S.L. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Duración en horas: 5 horas
Fecha de inicio-fin: 15/11/2022 - 22/11/2022

**2 Título del curso/seminario:** Data Analysis with Python: Zero to Pandas**Entidad organizadora:** Jovian**Duración en horas:** 60 horas**Fecha de inicio-fin:** 30/05/2022 - 09/06/2022**3 Título del curso/seminario:** Formación Básica virtual de Universal Robots

Objetivos del curso/seminario: Manejar el robot de forma segura conociendo los conceptos de seguridad. Desarrollar y optimizar programas para algunas de las aplicaciones más habituales, como pick & place, paletizado, pulido o dispensado. Conectar y manipular el equipamiento periférico, como los sensores, las pinzas o las cintas transportadoras. Conocer las herramientas y los recursos online disponibles que le puedan servir de ayuda en la programación de aplicaciones.

Entidad organizadora: Universal Robots**Tipo de entidad:** Entidad Empresarial**Facultad, instituto, centro:** Universal Robots Academy**Duración en horas:** 12 horas**Fecha de inicio-fin:** 04/04/2022 - 06/04/2022**4 Título del curso/seminario:** Itinerario de aplicaciones de e-Series de Universal Robots

Objetivos del curso/seminario: El itinerario de aplicaciones le enseña conocimientos y habilidades específicos aplicables a aplicaciones como el atornillado, el empaquetado y la supervisión de maquinaria.

Entidad organizadora: Universal Robots**Tipo de entidad:** Entidad Empresarial**Facultad, instituto, centro:** Universal Robots Academy**Duración en horas:** 2 horas**Fecha de inicio-fin:** 03/04/2022 - 03/04/2022**5 Título del curso/seminario:** Itinerario básico de e-Series de Universal Robots

Objetivos del curso/seminario: Con el itinerario básico se aprenden todos los conceptos, terminología y comandos de programación imprescindibles para manejar un robot de Universal Robots.

Entidad organizadora: Universal Robots**Tipo de entidad:** Entidad Empresarial**Facultad, instituto, centro:** Universal Robots Academy**Duración en horas:** 2 horas**Fecha de inicio-fin:** 31/03/2022 - 31/03/2022**6 Título del curso/seminario:** Itinerario profesional de e-Series de Universal Robots

Objetivos del curso/seminario: El itinerario profesional se desarrolla a partir de las habilidades adquiridas en el itinerario básico, pero además se abordan temas más complejos.

Entidad organizadora: Universal Robots**Tipo de entidad:** Entidad Empresarial**Facultad, instituto, centro:** Universal Robots Academy**Duración en horas:** 2 horas**Fecha de inicio-fin:** 31/03/2022 - 31/03/2022**7 Título del curso/seminario:** Programa de Formación Inicial en Docencia Universitaria

Entidad organizadora: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche

Duración en horas: 100 horas**Fecha de finalización:** 10/06/2021

Programa de financiación: Programa de Formación y Mejora Docente de la Universidad Miguel Hernández de Elche

8 Título del curso/seminario: Programa CONOCE UMH 2020

Entidad organizadora: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche

**Duración en horas:** 13 horas**Fecha de inicio-fin:** 01/07/2020 - 22/07/2020**Programa de financiación:** Programa de Innovación Docente y Excelencia Educativa

- 9 Título del curso/seminario:** Curso de formación bases de la comunicación científica
Entidad organizadora: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Duración en horas: 60 horas
Fecha de inicio-fin: 01/03/2017 - 30/06/2017

- 10 Título del curso/seminario:** B1 Inglés Laboratorio Idiomas de la Universidad Miguel Hernández
Entidad organizadora: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Facultad, instituto, centro: Laboratorio de Idiomas
Duración en horas: 144 horas
Fecha de inicio-fin: 01/10/2014 - 30/06/2015

Conocimiento de idiomas

Idioma	Comprensión auditiva	Comprensión de lectura	Interacción oral	Expresión oral	Expresión escrita
Inglés	B2	B2	B2	B2	B2

Actividad docente

Formación académica impartida

- 1 Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: 1762 - TEORÍA DE CIRCUITOS
Tipo de docencia: Teórica presencial
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación universitaria: Graduado o Graduada en Ingeniería Electrónica y Automática Industrial
Curso que se imparte: 2
Fecha de inicio: 15/10/2021 **Fecha de finalización:** 20/01/2022
Tipo de horas/créditos ECTS: Horas
Nº de horas/créditos ECTS: 73
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Facultad, instituto, centro: Escuela Politécnica Superior de Elche
Departamento: Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática
- 2 Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: 1772 - AUTOMATIZACIÓN INDUSTRIAL
Tipo de docencia: Teórica presencial
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación universitaria: Graduado o Graduada en Ingeniería Electrónica y Automática Industrial
Curso que se imparte: 3
Fecha de inicio: 15/10/2021 **Fecha de finalización:** 20/01/2022



Tipo de horas/créditos ECTS: Horas

Nº de horas/créditos ECTS: 42

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche

Facultad, instituto, centro: Escuela Politécnica Superior de Elche

Departamento: Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática

3 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: 1786 - SISTEMAS DE CONTROL EN TIEMPO REAL

Tipo de docencia: Prácticas de Laboratorio

Tipo de asignatura: Optativa

Titulación universitaria: Graduado o Graduada en Ingeniería Electrónica y Automática Industrial

Curso que se imparte: 4

Fecha de inicio: 04/02/2021

Fecha de finalización: 06/07/2021

Tipo de horas/créditos ECTS: Horas

Nº de horas/créditos ECTS: 10

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche

Facultad, instituto, centro: Escuela Politécnica Superior de Elche

Departamento: Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática

4 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: 2216 - TEORÍA DE SISTEMAS

Tipo de docencia: Prácticas de Laboratorio

Tipo de asignatura: Obligatoria

Titulación universitaria: Graduado o Graduada en Ingeniería Eléctrica

Curso que se imparte: 2

Fecha de inicio: 04/02/2021

Fecha de finalización: 06/07/2021

Tipo de horas/créditos ECTS: Horas

Nº de horas/créditos ECTS: 19

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche

Facultad, instituto, centro: Escuela Politécnica Superior de Elche

Departamento: Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática

5 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: 8091 - ROBÓTICA DE SERVICIO

Tipo de docencia: Prácticas de Laboratorio

Tipo de asignatura: Optativa

Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería Industrial

Curso que se imparte: 2

Frecuencia de la actividad: 3

Fecha de inicio: 04/02/2021

Fecha de finalización: 06/07/2021

Tipo de horas/créditos ECTS: Horas

Nº de horas/créditos ECTS: 21

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche

Facultad, instituto, centro: Escuela Politécnica Superior de Elche

Departamento: Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática



- 6** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: 2216 - TEORÍA DE SISTEMAS
Tipo de docencia: Prácticas de Laboratorio
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación universitaria: Graduado o Graduada en Ingeniería Eléctrica
Curso que se imparte: 2
Fecha de inicio: 06/06/2020 **Fecha de finalización:** 08/07/2020
Tipo de horas/créditos ECTS: Horas
Nº de horas/créditos ECTS: 14
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Facultad, instituto, centro: Escuela Politécnica Superior de Elche
Departamento: Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática
- 7** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: 8091 - ROBÓTICA DE SERVICIO
Tipo de docencia: Prácticas de Laboratorio
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería Industrial
Curso que se imparte: 2 **Frecuencia de la actividad:** 3
Fecha de inicio: 04/02/2020 **Fecha de finalización:** 08/07/2020
Tipo de horas/créditos ECTS: Horas
Nº de horas/créditos ECTS: 21
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Facultad, instituto, centro: Escuela Politécnica Superior de Elche
Departamento: Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática
- 8** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: 1794 - TEORÍA DE SISTEMAS
Tipo de docencia: Prácticas de Laboratorio
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación universitaria: Graduado o Graduada en Ingeniería Mecánica
Curso que se imparte: 2
Fecha de inicio: 17/09/2018 **Fecha de finalización:** 20/02/2019
Tipo de horas/créditos ECTS: Horas
Nº de horas/créditos ECTS: 16
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Facultad, instituto, centro: Escuela Politécnica Superior de Elche
Departamento: Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática
- 9** **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: 8091 - ROBÓTICA DE SERVICIO
Tipo de docencia: Prácticas de Laboratorio
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería Industrial
Curso que se imparte: 2 **Frecuencia de la actividad:** 3
Fecha de inicio: 17/09/2018 **Fecha de finalización:** 20/02/2019
Tipo de horas/créditos ECTS: Horas
Nº de horas/créditos ECTS: 21



Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche

Facultad, instituto, centro: Escuela Politécnica Superior de Elche

Departamento: Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1 Título del trabajo:** Mejora del sistema de limpieza de los reactores UV de EDAR
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Nicolás Manuel García Aracil; José María Catalán Orts
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Álvaro Rojo Antón
Fecha de defensa: 19/09/2022
- 2 Título del trabajo:** Automatización y control de dos circuitos experimentales de acuicultura
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Nicolás Manuel García Aracil; José María Catalán Orts
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Andrés Francisco Pastor Tudela
Fecha de defensa: 14/07/2022
- 3 Título del trabajo:** Diseño y montaje de banco de pruebas para sensores de par
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Nicolás Manuel García Aracil; José María Catalán Orts
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: José Meca Zaragoza
Fecha de defensa: 05/07/2022
- 4 Título del trabajo:** Desarrollo y evaluación de un sistema electrónico wearable de medición de la actividad electrodérmica de la piel
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Nicolas Manuel García Aracil; José María Catalán Orts
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Francisco Javier Verdú García
Fecha de defensa: 13/07/2021
- 5 Título del trabajo:** Implementación exoesqueleto de mano en ROS
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Codirector/a tesis: Jorge Antonio Díez Pomares; José María Catalán Orts
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche
Alumno/a: Pablo Valea Trueba
Calificación obtenida: 9
Fecha de defensa: 18/01/2021

Cursos y seminarios impartidos orientados a la formación docente universitaria

Tipo de evento: Jornada

Nombre del evento: CUENTA 2022 - Jornada Compartiendo Talento y Conocimiento

Ciudad entidad organizadora: Elche, Comunidad Valenciana, España

Entidad organizadora: Universidad Miguel Hernández **Tipo de entidad:** Universidad de Elche

Objetivos del curso: Actividad de divulgación científica enmarcada en el Plan de Divulgación y Comunicación de Ciencia y Tecnología: CUENTA 2022, organizado por el Vicerrectorado de Estudiantes y Coordinación de la Universidad Miguel Hernández de Elche

Fecha de impartición: 11/07/2022

Tipo de participación: Organizativo - Otros

Publicaciones docentes o de carácter pedagógico, libros, artículos, etc.

- 1** Jorge Ramón Pérez Beltrán; Ramón Pedro Neco García; Nicolás Manuel García Aracil; José María Catalán Orts; Iván Fabra Ramón. Methodolgy for Teaching Fundamentals of Computer Programming and Automation for Engineering and High School Students Non-Specialists in Computer Science, ICERI2022 Proceedings. pp. 3296 - 3304. 11/2022. ISSN 2340-1095, ISBN 978-84-09-45476-1

Nombre del material: 15th annual International Conference of Education, Research and Innovation

Fecha de elaboración: 11/2022

Tipo de soporte: Artículo/s

Autor de correspondencia: No

DOI: 10.21125/iceri.2022.0813

Posición de firma: 4
- 2** Jorge Ramón Pérez Beltrán; Ramón Pedro Neco García; Nicolás Manuel García Aracil; José María Catalán Orts. A Proposed Approach to Teaching Introductory Programming. Experiences for non-specialists in Computer Science, EDULEARN22 Proceedings. pp. 2340 - 1117. 07/2022. ISSN 2340-1117, ISBN 978-84-09-42848-9

Nombre del material: 14th International Conference on Education and New Learning Technologies

Fecha de elaboración: 07/2022

Tipo de soporte: Artículo/s

Autor de correspondencia: No

DOI: 10.21125/edulearn.2022.0599

Posición de firma: 4
- 3** Jorge Ramón Pérez Beltrán; Ramón Pedro Neco García; Nicolás Manuel García Aracil; José María Catalán Orts; Iván Fabra Ramón. Propuesta de una metodología para la docencia de introducción a la programación. Experiencias con estudiantes no especialistas en Informática, REDES-INNOVAESTIC 2022. Libro de actas. pp. 155 - 156. 06/2022. ISBN 978-84-09-39019-9

Nombre del material: REDES-INNOVAESTIC 2022. Libro de actas

Fecha de elaboración: 06/2022

Tipo de soporte: Artículo/s

Autor de correspondencia: No

Posición de firma: 4

- 4** Andrea Blanco Ivorra; José María Catalán Orts; Aitana Medinilla Jiménez; Nicolás Manuel García Aracil. Experiencias en la evaluación de la asignatura Automatización Industrial utilizando herramientas online, IMAT 2021 - VII Congreso Internacional de Innovación Aplicada. pp. 171 - 174. ESIC. 01/07/2021. ISBN 978-84-18415-55-5
Nombre del material: IMAT 2021 - VII Congreso Internacional de Innovación Aplicada
Fecha de elaboración: 01/07/2021
Tipo de soporte: Congreso
Autor de correspondencia: No
Posición de firma: 2
- 5** José María Catalán Orts; Andrea Blanco Ivorra; Aitana Medinilla Jiménez; Nicolás Manuel García Aracil. Experiencia docente en la adaptación online de la asignatura Robótica de Servicio, IMAT 2021 - VII Simposio Internacional de Innovación Aplicada. pp. 97 - 100. ESIC. 01/07/2021. ISBN 978-84-18415-55-5
Nombre del material: IMAT 2021 - VII Simposio Internacional de Innovación Aplicada
Fecha de elaboración: 01/07/2021
Tipo de soporte: Congreso
Autor de correspondencia: Si
Posición de firma: 1

Participación en proyectos de innovación docente

- 1** **Título del proyecto:** Programación colaborativa como herramienta de mejora del aprendizaje de la programación en titulaciones de ingeniería
Tipo de participación: Miembro de equipo
Entidad financiadora: ICE-Vicerrectorado de Transformación Digital-Universidad de Alicante
Entidad/es participante/s:
Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 2022 - 2023 **Duración:** 2 años
- 2** **Título del proyecto:** Innovación y aplicación de metodologías de enseñanza de programación y diseño de automatismos
Tipo de participación: Miembro de equipo
Nº de participantes: 5
Importe concedido: 2.224 €
Entidad financiadora: ICE-Vicerrectorado de Transformación Digital-Universidad de Alicante
Entidad/es participante/s:
Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Universidad de Alicante **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 03/02/2022 - 30/09/2022 **Duración:** 8 meses

Participación en congresos con ponencias orientadas a la formación docente

Nombre del evento: IMAT 2021 - VII Congreso Internacional de Innovación Aplicada

Tipo de evento: Congreso

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Autor de correspondencia: Si

Fecha de presentación: 01/07/2021

Experiencia docente en la adaptación online de la asignatura Robótica de Servicio.

Experiencia científica y tecnológica

Actividad científica o tecnológica

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

- 1** **Nombre del proyecto:** ROAD: Robotic technologies, smart objects and wearable devices for intelligent remote care of brain-damaged patients and dependent and elderly persons

Grado de contribución: Miembro del equipo de investigación

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil; José María Catalán Orts; Ramón Neco García; Miguel Almonacid Kroeger; José M. Cano Izquierdo; Rafael Puerto Manchón; María del Carmen Lillo Navarro; Juan Barios Heredero

Nº de investigadores/as: 12

Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de entidad:** Organismo público

Fecha de inicio-fin: 01/12/2022 - 30/11/2024 **Duración:** 2 años
- 2** **Nombre del proyecto:** EXOEPI: Robotic technologies applied to the development of new smart and sustainable intervention boots

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás García Aracil

Entidad/es financiadora/s: Agencia Valenciana de Innovación **Tipo de entidad:** Organismo público

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Proyectos Estratégicos en Cooperación

Cód. según financiadora: INNEST/2021/29

Fecha de inicio-fin: 01/07/2021 - 30/09/2023 **Duración:** 2 años - 3 meses

Cuantía total: 232.716,89 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

- 3** **Nombre del proyecto:** Sistema Inteligente para la evaluación de movimientos articulares en rehabilitación motora y cognitiva basado en wearables con aplicaciones a servicios de telerehabilitación

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás García Aracil

Entidad/es financiadora/s:

Agencia Valenciana de Innovación

Tipo de entidad: Organismo público

Ciudad entidad financiadora: Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Programa de Valorización y transferencia de resultados de investigación a las empresas

Cód. según financiadora: INNVA1/2021/76

Fecha de inicio-fin: 01/01/2021 - 30/09/2023

Duración: 2 años - 9 meses

Cuantía total: 29.437,07 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

- 4** **Nombre del proyecto:** Novedosos sistemas robóticos de rehabilitación autoadaptativos y multimodales en entornos de apoyo controlados

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil

Entidad/es financiadora/s:

Agencia Valenciana de Innovación

Tipo de entidad: Organismo público

Ciudad entidad financiadora: Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Programas estatales de generación de conocimiento y fortalecimiento científico y tecnológico del sistema de I+D+i y de I+D+i orientada a los retos de la sociedad

Cód. según financiadora: PID2019-108310RB-I00

Fecha de inicio-fin: 01/06/2020 - 31/05/2023

Duración: 3 años

Cuantía total: 96.775,8 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

- 5** **Nombre del proyecto:** Efectividad de la utilización de un dispositivo robótico para miembro superior pléjico en combinación con la estimulación eléctrica transcraneal (tDCS) en la rehabilitación de pacientes con ictus en fase subaguda

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil

Entidad/es financiadora/s:

Fundación Fisabio

Tipo de entidad: Fundación

Ciudad entidad financiadora: Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: II Convocatoria de Ayudas para Acciones Preparatorias para la exploración y formulación de futuros proyectos coordinados de investigación o de innovación



Cód. según financiadora: ILISABIO/2021/A11

Fecha de inicio-fin: 01/01/2022 - 31/12/2022

Duración: 1 año

Cuantía total: 500 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

6 Nombre del proyecto: Desarrollo y validación de una nueva Neuroprótesis Visual para ayudar a sujetos ciegos basada en microelectrodos intracorticales

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil

Entidad/es financiadora/s:

Conselleria de Educación, Investigación, Cultura y Deporte

Tipo de entidad: Organismo público

Ciudad entidad financiadora: Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Programa prometeo para grupos de investigación de excelencia

Cód. según financiadora: PROMETEO/2019/119

Fecha de inicio-fin: 01/01/2019 - 31/12/2022

Duración: 4 años

Cuantía total: 134.000 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

7 Nombre del proyecto: Gestión de Genéricos control remanentes europeos - HOMEREHAB

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil

Entidad/es financiadora/s:

Comisión Europea

Tipo de entidad: Organismo público

Tipo de participación: Miembro de equipo

Cód. según financiadora: 2020/GEN/00001

Fecha de inicio-fin: 20/07/2021 - 31/12/2021

Duración: 5 meses - 11 días

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

8 Nombre del proyecto: ARTI: Advanced Robotic mobile assistant for tire workshops

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil

Entidad/es financiadora/s:

Conselleria de Educación, Investigación, Cultura y Deporte

Tipo de entidad: Organismo público

Ciudad entidad financiadora: Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Programa para la promoción de la investigación científica, el desarrollo tecnológico y la innovación en la Comunitat Valenciana

Cód. según financiadora: APE/2020/016

**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2020 - 31/12/2021**Duración:** 2 años**Cuantía total:** 9.000 €**Régimen de dedicación:** Tiempo parcial**9 Nombre del proyecto:** Exoesqueleto robótico para la asistencia y rehabilitación del miembro superior**Grado de contribución:** Investigador/a**Entidad de realización:** Universidad Miguel Hernández de Elche**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Elche, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Nicolás Manuel García Aracil**Entidad/es financiadora/s:**

Comisión Europea

Tipo de entidad: Organismo público**Tipo de participación:** Miembro de equipo**Nombre del programa:** Programa Estatal de I+D+i Orientada a los Retos de la Sociedad**Cód. según financiadora:** CONCEPTO21/01**Fecha de inicio-fin:** 01/01/2021 - 30/11/2021**Duración:** 11 meses**Cuantía total:** 10.000 €**Régimen de dedicación:** Tiempo parcial**10 Nombre del proyecto:** Sistema robotizado de extracción de muestras para su posterior análisis y diagnóstico en laboratorio**Ámbito geográfico:** Autonómica**Grado de contribución:** Investigador/a**Entidad de realización:** Universidad Miguel Hernández de Elche**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Elche, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Nicolás Manuel García Aracil**Entidad/es financiadora/s:**

Consellería de Innovación, Universidades, Ciencia y Sociedad Digital

Tipo de entidad: Organismo Público de Investigación**Ciudad entidad financiadora:** Comunidad Valenciana, España**Tipo de participación:** Miembro de equipo**Nombre del programa:** Convocatoria #SúmateAlRetoContraElCovid-19 de la Agencia Valenciana de Innovación (AVI)**Cód. según financiadora:** COVID_ROBOT**Fecha de inicio-fin:** 01/02/2020 - 31/12/2020**Duración:** 11 meses**Cuantía total:** 99.308 €**Régimen de dedicación:** Tiempo parcial**11 Nombre del proyecto:** Sistema robotizado vestible para el control de los movimientos de la muñeca y del antebrazo**Grado de contribución:** Investigador/a**Entidad de realización:** Universidad Miguel Hernández de Elche**Tipo de entidad:** Universidad**Ciudad entidad realización:** Elche, Comunidad Valenciana, España**Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Nicolás Manuel García Aracil**Entidad/es financiadora/s:**

Agencia Valenciana de Innovación

Tipo de entidad: Administración pública**Tipo de participación:** Miembro de equipo**Nombre del programa:** Agencia Valenciana de la Innovación



Cód. según financiadora: INNVAL10/19/065

Fecha de inicio-fin: 01/01/2019 - 31/12/2020

Duración: 2 años

Cuantía total: 149.851,21 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

12 Nombre del proyecto: Sistema Multirobótico configurable para entrenamiento y rehabilitación

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil

Entidad/es financiadora/s:

Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Ayudas a la investigación e Innovación de la Universidad Miguel Hernández 2019

Cód. según financiadora: 64LS0041VT

Fecha de inicio-fin: 01/01/2019 - 31/12/2019

Duración: 1 año

Cuantía total: 10.000 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

13 Nombre del proyecto: Estimación del estado e intención del usuario y desarrollo de algoritmos adaptativos de estimulación

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolas Manuel García Aracil

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Economía y Competitividad

Tipo de entidad: Gobierno de España

Ciudad entidad financiadora: Elche, Comunidad Valenciana, España

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: PROYECTOS DE I+D+I "RETOS DE LA SOCIEDAD" - MINECO 2015

Cód. según financiadora: DPI2015-70415-C2-2-R

Fecha de inicio-fin: 01/01/2016 - 31/12/2019

Duración: 4 años

Cuantía total: 100.430 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

14 Nombre del proyecto: Exoesqueleto robótico modular y auto-adaptativo para la rehabilitación de la mano

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil

Entidad/es financiadora/s:

Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Ayudas a la investigación e Innovación de la Universidad Miguel Hernández 2019

Cód. según financiadora: 64LS0037VT

Fecha de inicio-fin: 01/01/2018 - 31/12/2018

Duración: 1 año

Cuantía total: 10.000 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

15 Nombre del proyecto: AIDE (Adaptive multimodal Interfaces to assist disabled people in daily activities)

Ámbito geográfico: Unión Europea

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolas Manuel García Aracil

Entidad/es financiadora/s:

Comisión Europea

Tipo de entidad: Organismo público

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Horizonte 2020

Cód. según financiadora: GA N° 645322

Fecha de inicio-fin: 01/02/2015 - 31/01/2018

Duración: 3 años

Cuantía total: 3.409.431,25 €

Cuantía subproyecto: 566.494,25 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

16 Nombre del proyecto: Development of robotic technology for post-stroke home tele-rehabilitation

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil; José María Sabater; Eduardo Fernández

Entidad/es financiadora/s:

Comisión Europea

Tipo de entidad: Organismo público

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: FP7-Echord++ European Commission

Cód. según financiadora: Echord++

Fecha de inicio-fin: 01/05/2016 - 31/10/2017

Duración: 1 año - 6 meses

Cuantía total: 138.505 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

17 Nombre del proyecto: International workshop on assitive & rehabilitation technology.

Grado de contribución: Miembro del comité organizador

Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil

Entidad/es financiadora/s:

Conselleria de educación, investigación, cultura y deporte

Tipo de entidad: Organismo público

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Ayudas para la promoción de la investigación el desarrollo tecnológico y la innovación de los parques científicos de las universidades

Cód. según financiadora: AORG/2016/092

Fecha de inicio-fin: 01/01/2016 - 31/12/2016

Duración: 1 año

Cuantía total: 9.000 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

- 18** **Nombre del proyecto:** Preparación de propuesta ERC Consolidator Grant
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil
Entidad/es financiadora/s:
Conselleria de educación, investigación, cultura y deporte **Tipo de entidad:** Organismo público
Tipo de participación: Miembro de equipo
Nombre del programa: Ayudas para la promoción de la investigación el desarrollo tecnológico y la innovación de los parques científicos de las universidades
Cód. según financiadora: APE/2016/029
Fecha de inicio-fin: 01/01/2016 - 31/12/2016 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 9.000 €
Régimen de dedicación: Tiempo parcial
- 19** **Nombre del proyecto:** Gimnasio de neurorehabilitación personalizable y autoadaptable
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Elche, Comunidad Valenciana, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil; José María Sabater; Eduardo Fernandez; Roberto Pascual
Entidad/es financiadora/s:
Ministerio de Ciencia e Innovación. Universidades **Tipo de entidad:** Ministerio
Tipo de participación: Miembro de equipo
Nombre del programa: EUROPA INVESTIGACIÓN - MINECO 2015
Cód. según financiadora: EUIN2015-62637
Fecha de inicio-fin: 01/01/2015 - 31/12/2016 **Duración:** 2 años
Cuantía total: 24.000 €
Régimen de dedicación: Tiempo parcial

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

- 1** **Nombre del proyecto:** Nuevo sistema de gestión de tratamientos oncológicos
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil; Ramón Pedro Neco García; José María Catalán Orts; David Martínez Pascual
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es financiadora/s:
Bienzobas Salud S.L. **Tipo de entidad:** Fundación
Cód. según financiadora: BIENZOBAS1.22CC
Fecha de inicio: 12/07/2022 **Duración:** 2 meses - 18 días
Cuantía total: 30.000 €

- 2** **Nombre del proyecto:** Contrato para la realización de trabajos de investigación en el marco del proyecto "Calidad Asistencial en oncología a través de IoT e Inteligencia Artificial"
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil
Entidad/es financiadora/s:
Bienzobas Salud S.L. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: España
Cód. según financiadora: BIENZOBAS1.21CC
Fecha de inicio: 01/01/2021 **Duración:** 4 años
- 3** **Nombre del proyecto:** Contrato para la realización del proyecto "Desarrollos de algoritmos de control y sistemas de valoración para su aplicación a dispositivos robóticos de rehabilitación"
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil
Entidad/es financiadora/s:
Instead Technologies **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Elche, Comunidad Valenciana, España
Cód. según financiadora: INSTEAD1.20I
Fecha de inicio: 15/12/2020 **Duración:** 4 años
Cuantía total: 2.000 €
- 4** **Nombre del proyecto:** Contrato para la realización del trabajo "SecondArmS: Brazos Robóticos para Tareas de Instalación y Mantenimiento"
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil; Jose María Sabater; Rafael Puerto; Ramón Neco; Eduardo Fernández
Entidad/es participante/s: EIFFAGE ENERGÍA, S.L.U.; Universidad Miguel Hernández de Elche
Entidad/es financiadora/s:
EIFFAGE ENERGÍA, S.L.U. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: España
Cód. según financiadora: EIFFAGE1.18CC
Fecha de inicio: 30/09/2019 **Duración:** 2 años - 8 meses - 10 días
Cuantía total: 215.000 €
- 5** **Nombre del proyecto:** Adenda al contrato para el desarrollo del proyecto "ExIF: Exoesqueleto Robótico Inteligente y Sistemas Avanzados de Interface Hombre Máquina para tareas de mantenimiento en las Industrias del Futuro"
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil
Entidad/es participante/s: Movilfrío S.L.; Universidad Miguel Hernández de Elche
Entidad/es financiadora/s:
Movilfrío S.L.
Cód. según financiadora: MOVILFRIO1.19D
Fecha de inicio: 01/04/2019 **Duración:** 8 meses
- 6** **Nombre del proyecto:** Convenio para el desarrollo del proyecto "Exoesqueleto Robótico"
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil
Entidad/es participante/s: Movilfrío S.L.; Universidad Miguel Hernández de Elche
Entidad/es financiadora/s:

Movilfrio S.L.

Tipo de entidad: Entidad Empresarial

Ciudad entidad financiadora: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Cód. según financiadora: MOVILFRIO1.18X

Fecha de inicio: 25/03/2019

Duración: 1 año - 9 meses

- 7 Nombre del proyecto:** Contrato para el desarrollo del proyecto "EXIF: Exoesqueleto robótico inteligente y sistemas avanzados de interface hombre máquina para tareas de mantenimiento en las industrias del futuro"

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolás Manuel García Aracil

Nº de investigadores/as: 1

Entidad/es participante/s: Movilfrio SL; Universidad Miguel Hernández de Elche; Universidad Politécnica de Valencia

Entidad/es financiadora/s:

Movilfrio S.L.

Tipo de entidad: Entidad Empresarial

Ciudad entidad financiadora: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Cód. según financiadora: MOVILFRIO1.16CC

Fecha de inicio: 01/10/2016

Duración: 2 años - 6 meses

Cuantía total: 145.000 €

- 8 Nombre del proyecto:** Adenda al contrato para la realización de los trabajos de investigación de título "Sistemas avanzados de ayuda para la administración temprana de terapias de neurorrehabilitación"

Grado de contribución: Investigador/a

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Nicolas Manuel García Aracil

Entidad/es participante/s: Centro Médico Salus Baleares; Universidad Miguel Hernández de Elche

Entidad/es financiadora/s:

Centro Médico Salus Baleares

Tipo de entidad: Instituciones Sanitarias

Ciudad entidad financiadora: Benidorm, Comunidad Valenciana, España

Cód. según financiadora: HCB1.15D

Fecha de inicio: 01/05/2015

Duración: 8 meses

Cuantía total: 25.000 €

Resultados

Propiedad industrial e intelectual

- 1 Título propiedad industrial registrada:** Robot de rehabilitación con actuador híbrido para medio acuático

Tipo de propiedad industrial: Patente de invención

Inventores/autores/obtentores: Nicolás Manuel García Aracil; José Vicente García Pérez; Jesús Álvarez Pastor; David Martínez Pascual; José María Catalán Orts; Andrea Blanco Ivorra; Luis Daniel Lledó Pérez; Arturo Bertomeu Motos; Elias Belmonte Cerdán

Entidad titular de derechos: Universidad Miguel Hernández de Elche

Nº de solicitud: P202230930

País de inscripción: España

Fecha de registro: 27/10/2022

C. Autón./Reg. de explotación: España

- 2 Título propiedad industrial registrada:** Sistema automático de toma y almacenamiento de muestras por frotis nasofaríngeo y orofaríngeo
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtentores: Nicolás Manuel García Aracil; Andrea Blanco Ivorra; José María Catalán Orts; Jorge Antonio Díez Pomares; Luis Daniel Lledó Pérez; Arturo Bertomeu Motos; Santiago Ezquerro García; David Martínez Pascual; José Vicente García Pérez; Jesus Alvarez Pastor; Juan Antonio Barios Heredero
Entidad titular de derechos: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cód. de referencia/registro: ES2886271A1 **Nº de solicitud:** P202030572
País de inscripción: España, Comunidad Valenciana
Fecha de registro: 11/06/2020
Fecha de concesión: 16/12/2021
Nº de patente: ES2886271A1
Patente española: Si
- 3 Título propiedad industrial registrada:** Sistema y método para la evaluación de movimientos articulares específicos del cuerpo humano
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtentores: Nicolás Manuel García Aracil; Arturo Bertomeu Motos; Santiago Ezquerro García; José María Catalán Orts; José Vicente García Pérez; Jorge Antonio Díez Pomares; Luis Daniel Lledó Pérez; Andrea Blanco Ivorra; Juan Antonio Barios Heredero
Entidad titular de derechos: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cód. de referencia/registro: ES2886261A1 **Nº de solicitud:** P202130072
País de inscripción: España, Comunidad Valenciana
Fecha de registro: 29/01/2021
Fecha de concesión: 16/12/2021
Nº de patente: ES2886261A1
Patente española: Si
- 4 Título propiedad industrial registrada:** Interconnectable robotic device for limb rehabilitation
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtentores: Nicolas Manuel García Aracil; José María Catalán Orts; David López Pérez; José Vicente García Pérez; Jorge Antonio Díez Pomares; Luis Daniel Lledó Pérez; Andrea Blanco Ivorra; Arturo Bertomeu Motos
Entidad titular de derechos: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cód. de referencia/registro: WO 2021/014048 A1 **Nº de solicitud:** PCT/ES2020/070480
País de inscripción: España, Comunidad Valenciana
Fecha de registro: 23/07/2020
Fecha de concesión: 28/01/2021
Nº de patente: WO 2021/014048 A1
Patente UE: Si
C. Autón./Reg. de explotación: España
- 5 Título propiedad industrial registrada:** Wearable robotised system for controlling movements of the wrist and forearm
Tipo de propiedad industrial: Patente de invención
Inventores/autores/obtentores: Nicolas Manuel García Aracil; Andrea Blanco Ivorra; David López Pérez; Jorge Antonio Díez Pomares; José María Catalán Orts; José Vicente García Pérez; Luis Daniel Lledó Pérez; Arturo Bertomeu Motos; José María Sabater Navarro
Entidad titular de derechos: Universidad Miguel Hernández de Elche
Cód. de referencia/registro: WO 2020/183049 A1 **Nº de solicitud:** PCT/ES2020/070172
País de inscripción: España, Comunidad Valenciana



Fecha de registro: 11/03/2020

Fecha de concesión: 17/09/2020

Nº de patente: WO 2020/183049 A1

Patente UE: Si

C. Autón./Reg. de explotación: Comunidad Valenciana, España

6 Título propiedad industrial registrada: Sistema robotizado vestible para el control de los movimientos de la muñeca y antebrazo

Tipo de propiedad industrial: Patente de invención

Inventores/autores/obtentores: Nicolas Manuel García Aracil; Andrea Blanco Ivorra; David López Pérez; Jorge Antonio Díez Pomares; José María Catalán Orts; José Vicente García Pérez; Luis Daniel Lledó Pérez; Arturo Bertomeu Motos; José María Sabater Navarro

Entidad titular de derechos: Universidad Miguel Hernández de Elche

Cód. de referencia/registro: ES2782724A1

Nº de solicitud: P201930231

País de inscripción: España, Comunidad Valenciana

Fecha de registro: 13/03/2019

Fecha de concesión: 15/09/2020

Nº de patente: ES2782724A1

Patente española: Si

C. Autón./Reg. de explotación: Comunidad Valenciana, España

7 Título propiedad industrial registrada: Dispositivo robótico interconectable para rehabilitación de extremidades

Tipo de propiedad industrial: Modelo de utilidad

Inventores/autores/obtentores: Nicolas Manuel García Aracil; José María Catalán Orts; David López Pérez; José Vicente García Pérez; Jorge Antonio Díez Pomares; Luis Daniel Lledó Pérez; Andrea Blanco Ivorra; Arturo Bertomeu Motos

Entidad titular de derechos: Universidad Miguel Hernández de Elche

Cód. de referencia/registro: ES1234596U

Nº de solicitud: U201931280

País de inscripción: España, Comunidad Valenciana

Fecha de registro: 24/07/2019

Fecha de concesión: 12/09/2019

Nº de patente: ES1234596U

Patente española: Si

C. Autón./Reg. de explotación: España



Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Andrea Blanco Ivorra; José María Catalán Orts; David Martínez Pascual; Jose Vicente García Pérez; Nicolás Manuel García Aracil. The Effect of an Active Upper-Limb Exoskeleton on Metabolic Parameters and Muscle Activity During a Repetitive Industrial Task. IEEE Access. 10, pp. 16479 - 16488. IEEE, 08/02/2022. ISSN 2169-3536
DOI: 10.1109/ACCESS.2022.3150104
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2

Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.476
Posición de publicación: 105

Fuente de citas: SCOPUS

Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 276

Citas: 2
- 2** Juan Antonio Barios; Santiago Ezquerro; Arturo Bertomeu Motos; José María Catalán Orts; Jose M. Sanchez Aparicio; Luis Donis Barber; Eduardo Fernández; Nicolás Manuel García Aracil. Movement-Related EEG Oscillations of Contralesional Hemisphere Discloses Compensation Mechanisms of Severely Affected Motor Chronic Stroke Patients. International Journal of Neural Systems. 31 - 12, World Scientific, 29/10/2021. ISSN 0129-0657
DOI: 10.1142/S0129065721500532
PMID: 34719347
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Nº total de autores: 8
Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 5.866
Posición de publicación: 28

Tipo de soporte: Revista

Autor de correspondencia: No
Categoría: Science Edition - COMPUTER SCIENCE, ARTIFICIAL INTELLIGENCE
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 139
- 3** José Maria Catalán Orts; Andrea Blanco Ivorra; Arturo Bertomeu Motos; José Vicente García Pérez; Miguel Almonacid; Rafael Puerto; Nicolás Manuel García Aracil. A Modular Mobile Robotic Platform to Assist People with Different Degrees of Disability. Applied Sciences-Basel. 11 - 15, pp. 7130. MDPI - Multidisciplinary Digital Publishing Institute, 02/08/2021. ISSN 2076-3417
DOI: 10.3390/app11157130
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1

Nº total de autores: 7
Fuente de impacto: WOS (JCR)

Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: Si
Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY



Índice de impacto: 2.679
Posición de publicación: 38
Fuente de citas: SCOPUS

Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 90
Citas: 3

- 4** José María Catalán Orts; Jose Vicente García Perez; Andrea Blanco Ivorra; Santiago Ezquerro García; Alicia Garrote; Teresa Costa; Arturo Bertomeu Motos; Iñaki Díaz; Nicolás Manuel García Aracil. Tele-Rehabilitation Versus Local Rehabilitation Therapies Assisted by Robotic Devices: A Pilot Study with Patients. Applied Sciences-Basel. 11 - 14, pp. 6259. MDPI, 06/07/2021. ISSN 2076-3417

DOI: 10.3390/app11146259

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 1

Nº total de autores: 9

Autor de correspondencia: Si

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY

Índice de impacto: 2.679

Revista dentro del 25%: No

Posición de publicación: 38

Num. revistas en cat.: 90

- 5** José María Catalán Orts; José Vicente García Perez; Andrea Blanco Ivorra; David Martínez Pascual; Luis Daniel Lledó Perez; Nicolás Manuel García Aracil. Differences in Physiological Reactions Due to a Competitive Rehabilitation Game Modality. Sensors. 21 - 11, pp. 3681. MDPI, 25/05/2021. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s21113681

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 1

Nº total de autores: 6

Autor de correspondencia: Si

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION

Índice de impacto: 3.847

Revista dentro del 25%: No

Posición de publicación: 19

Num. revistas en cat.: 64

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 3

- 6** Jorge Antonio Díez Pomares; Víctor Santamaria; Moiz Khan; José María Catalán Orts; Nicolás Manuel García Aracil; Sunil Agrawal. Exploring New Potential Applications for Hand Exoskeletons: Power Grip to Assist Human Standing. Sensors. 21 - 1, pp. 30. MDPI, 23/12/2020. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s21010030

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 4

Nº total de autores: 6

Autor de correspondencia: No

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Instruments & Instrumentation

Índice de impacto: 3.576

Revista dentro del 25%: Si

Posición de publicación: 14

Num. revistas en cat.: 64

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 2

- 7** Marius Nann; Francesca Cordella; Emilio Trigili; Clemente Lauretti; Marco Bravi; Sandra Miccinilli; José María Catalán Orts; Francisco Javier Badesa Clemente; Simona Crea; Frederica Bressi; Nicolas Manuel García Aracil; Nicola Vitiello; Loredana Zollo; Surjo R. Soekadar. Restoring activities of daily living using an EEG/EOG controlled semi-autonomous and mobile whole-arm exoskeleton in chronic stroke. IEEE Systems Journal. 15 - 2, pp. 2314 - 2321. 01/09/2020. ISSN 1932-8184

DOI: 10.1109/JSYST.2020.3021485

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

**Posición de firma:** 7**Nº total de autores:** 14**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Índice de impacto:** 3.931**Posición de publicación:** 63**Fuente de citas:** SCOPUS**Autor de correspondencia:** No**Categoría:** Science Edition - ENGINEERING, ELECTRICAL & ELECTRONIC**Revista dentro del 25%:** Si**Num. revistas en cat.:** 273**Citas:** 13

- 8** Francisco Javier Badesa Clemente; Jorge Antonio Díez Pomares; José María Catalán Orts; Emilio Trigili; Francesca Cordella; Marius Nann; Simona Crea; Surjo Raphael Soekadar; Loredana Zollo; Nicola Vitiello; Nicolás García Aracil. Physiological Responses During Hybrid BNCI Control of an Upper-Limb Exoskeleton. Sensors. 19 - 22, pp. 4931. MDPI, 12/11/2019. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s19224931**Tipo de producción:** Artículo científico**Tipo de soporte:** Revista**Posición de firma:** 3**Nº total de autores:** 11**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Índice de impacto:** 3.275**Posición de publicación:** 15**Fuente de citas:** SCOPUS**Autor de correspondencia:** Si**Categoría:** Instruments & Instrumentation**Revista dentro del 25%:** Si**Num. revistas en cat.:** 64**Citas:** 6

- 9** Andrea Blanco Ivorra; José María Catalán Orts; Jorge Antonio Díez Pomares; Jose Vicente García Pérez; Emilio Lobato; Nicolas García Aracil. Electromyography Assessment of the Assistance Provided by an Upper-Limb Exoskeleton in Maintenance Tasks. Sensors. 19 - 15, pp. 3391. MDPI, 02/08/2019. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s19153391**Tipo de producción:** Artículo científico**Tipo de soporte:** Revista**Posición de firma:** 2**Nº total de autores:** 6**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Índice de impacto:** 3.275**Posición de publicación:** 15**Fuente de citas:** SCOPUS**Autor de correspondencia:** No**Categoría:** Instruments & Instrumentation**Revista dentro del 25%:** Si**Num. revistas en cat.:** 64**Citas:** 14

- 10** Eugenio Ivorra; Mario Ortega; José María Catalán Orts; Santiago Ezquerro; Luis Daniel Lledó Perez; Nicolas García Aracil; Mariano Alcañiz. Intelligent Multimodal Framework for Human Assistive Robotics Based on Computer Vision Algorithms. Sensors. 18 - 8, pp. 2408. 24/07/2018. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s18082408**Tipo de producción:** Artículo científico**Tipo de soporte:** Revista**Posición de firma:** 3**Nº total de autores:** 7**Fuente de impacto:** WOS (JCR)**Índice de impacto:** 3.031**Posición de publicación:** 15**Fuente de citas:** SCOPUS**Autor de correspondencia:** Si**Categoría:** Instruments & Instrumentation**Revista dentro del 25%:** Si**Num. revistas en cat.:** 61**Citas:** 6



- 11** Simona Crea; Marius Nann; Emilio Trigili; Francesca Cordella; Andrea Baldoni; Francisco Javier Badesa Clemente; José María Catalán Orts; Loredana Zollo; Nicola Vitiello; Nicolás Manuel García Aracil; Surjo R Soekadar. Feasibility and safety of shared EEG/EOG and vision-guided autonomous whole-arm exoskeleton control to perform activities of daily living. Scientific reports. 8 - 1, pp. 1 - 9. Nature, 17/07/2018. ISSN 2045-2322
DOI: 10.1038/s41598-018-29091-5
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 7
Nº total de autores: 11
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 4.011
Posición de publicación: 15
Fuente de citas: SCOPUS
- Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
Categoría: Multidisciplinary Sciences
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 69
Citas: 46
- 12** Clemente Lauretti; Francesca Cordella; Anna Lisa Ciano; Emilio Trigili; Jose María Catalán Orts; Francisco Javier Badesa Clemente; Simona Crea; Silvio Marcello Pagliara; Silvia Sterzi; Nicola Vitiello; Nicolas Manuel García Aracil; Loredana Zollo. Learning by Demonstration for Motion Planning of Upper-Limb Exoskeletons. Frontiers in neurorobotics. 12 - 5, Frontiers, 23/02/2018. ISSN 1662-5218
DOI: 10.3389/fnbot.2018.00005
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 12
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3
Posición de publicación: 42
Fuente de citas: SCOPUS
- Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
Categoría: Computer Science, Artificial Intelligence
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 134
Citas: 29
- 13** Jorge Antonio Díez Pomares; José María Catalán Orts; Andrea Blanco Ivorra; José Vicente García Pérez; Francisco Javier Badesa Clemente; Nicolás Manuel García Aracil. Customizable Optical Force Sensor for Fast Prototyping and Cost-Effective Applications. Sensors. 18 - 2, MDPI, 07/02/2018. ISSN 1424-8220
DOI: 10.3390/s18020493
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.031
Posición de publicación: 15
Fuente de citas: SCOPUS
- Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
Categoría: Instruments & Instrumentation
Revista dentro del 25%: Si
Num. revistas en cat.: 61
Citas: 6
- 14** Jorge Antonio Díez Pomares; Andrea Blanco Ivorra; José María Catalán Orts; Francisco Javier Badesa Clemente; Luis Daniel Lledó Pérez; Nicolas García Aracil. Hand exoskeleton for rehabilitation therapies with integrated optical force sensor. Advances in Mechanical Engineering. 10 - 2, pp. 1687814017753881. SAGE journals, 05/02/2018. ISSN 1687-8132
DOI: 10.1177/1687814017753881
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Nº total de autores: 6
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.024
Posición de publicación: 105
- Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No
Categoría: Engineering, Mechanical
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 129



Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 31

- 15** Iñaki Díaz Garmendia; José María Catalán Orts; Francisco Javier Badesa Clemente; Xabier Justo Pereira; Luis Daniel Lledo Pérez; Axier Ugartemendia Etxarri; Jorge Juan Gil; Jorge Antonio Díez Pomares; Nicolás Manuel García Aracil. Development of a robotic device for post-stroke home tele-rehabilitation. Advances in Mechanical Engineering. 10 - 1, SAGE journals, 13/01/2018. ISSN 1687-8132

DOI: 10.1177/1687814017752302

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 2

Nº total de autores: 9

Autor de correspondencia: No

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Engineering, Mechanical

Índice de impacto: 1.024

Revista dentro del 25%: No

Posición de publicación: 105

Num. revistas en cat.: 129

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 20

- 16** Jorge Antonio Díez Pomares; José María Catalán Orts; Luis Daniel Lledó Pérez; Francisco Javier Badesa Clemente; Nicolás Manuel García Aracil. Multimodal robotic system for upper-limb rehabilitation in physical environment. Advances in Mechanical Engineering. 8 - 9, pp. 1 - 8. SAGE journals, 26/09/2016. ISSN 1687-8132

DOI: 10.1177/1687814016670282

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 2

Nº total de autores: 5

Autor de correspondencia: No

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Engineering, Mechanical

Índice de impacto: 0.827

Revista dentro del 25%: No

Posición de publicación: 103

Num. revistas en cat.: 130

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 9

- 17** Arturo Bertomeu Motos; Luis Daniel Lledó Pérez; Jorge Antonio Díez Pomares; José María Catalán Orts; Santiago Ezquerro García; Francisco Javier Badesa Clemente; Nicolas Manuel García Aracil. Estimation of human arm joints using two wireless sensors in robotic rehabilitation tasks. Sensors. 15 - 12, pp. 30571 - 30583. MDPI, 04/12/2015. ISSN 1424-8220

DOI: 10.3390/s151229818

Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Revista

Posición de firma: 4

Nº total de autores: 7

Autor de correspondencia: No

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Categoría: Instruments & Instrumentation

Índice de impacto: 2.033

Revista dentro del 25%: Si

Posición de publicación: 12

Num. revistas en cat.: 56

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 21

- 18** Yolanda Vales; José María Catalán Orts; Luis Daniel Lledó Perez; Andrea Blanco Ivorra; Jesús Álvarez Pastor; David Martínez Pascual; Alicia Garrote; Teresa Costa; Gemma Más; Nicolás Manuel García Aracil. Influence of Session Duration in Robot-Assisted Neurorehabilitation Therapies: A Pilot Study with Patients. ROBOT2022: Fifth Iberian Robotics Conference. Advances in Robotics. 590, pp. 398 - 407. Springer Cham, 19/11/2022. ISSN 2367-3370, ISBN 978-3-031-21062-4

DOI: 10.1007/978-3-031-21062-4_24

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

Posición de firma: 2



Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de capítulo de libro

Nº total de autores: 10

- 19** Jesús Álvarez Pastor; David Martínez Pascual; Luis Daniel Lledó Pérez; Elías Belmonte Cerdán; Francisco Lopez Obrador; Angel Bernal Plaza; José María Catalán Orts; Nicolás Manuel García Aracil. Path Planners Analysis to Avoid Human Arms in Supernumerary Robotic Devices. ROBOT2022: Fifth Iberian Robotics Conference. Advances in Robotics. 1, pp. 398 - 407. Springer Cham, 19/11/2022. ISSN 2367-3370, ISBN 978-3-031-21065-5

DOI: 10.1007/978-3-031-21065-5_33

Tipo de producción: Capítulo de libro

Posición de firma: 7

Tipo de soporte: Libro

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de capítulo de libro

Nº total de autores: 8

Autor de correspondencia: No

- 20** Santiago Ezquerro; Arturo Bertomeu Motos; Juan Barios; José María Catalán Orts; Jorge Antonio Díez Pomares; Nicolás Manuel García Aracil. Study of the ERD Induced by Different Motor Tasks Through Non-invasive EEG Analysis to Improve Stroke Rehabilitation Outcomes. ICNR 2020: Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation IV. 28 - 73, pp. 661 - 665. Springer, Cham, 02/10/2021. ISSN 2195-3562, ISBN 978-3-030-70316-5

DOI: 10.1007/978-3-030-70316-5_106

Tipo de producción: Capítulo de libro

Posición de firma: 4

Tipo de soporte: Libro

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de capítulo de libro

Nº total de autores: 6

Autor de correspondencia: No

- 21** Francisco Javier Badesa Clemente; Jorge Antonio Díez Pomares; Juan Antonio Barios Heredero; José María Catalán Orts; Nicolás Manuel García Aracil. Evaluation of performance and heart rate variability during intensive usage of a BCI-controlled hand exoskeleton. 2020 8th IEEE RAS/EMBS International Conference for Biomedical Robotics and Biomechanics (BioRob). pp. 164 - 169. 15/10/2020. ISSN 2155-1782, ISBN 978-1-7281-5907-2

DOI: 10.1109/BioRob49111.2020.9224322

Tipo de producción: Capítulo de libro

Posición de firma: 4

Tipo de soporte: Libro

Nº total de autores: 5

Autor de correspondencia: No

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 4

- 22** Andrea Blanco Ivorra; David Martínez Pascual; José María Catalán Orts; José Vicente García Pérez; Santiago Ezquerro García; Jorge Antonio Díez Pomares; Nicolás Manuel García Aracil. Oxygen consumption in industrial tasks assisted by an active upper-limb exoskeleton. 2020 8th IEEE RAS/EMBS International Conference for Biomedical Robotics and Biomechanics (BioRob). pp. 576 - 580. 15/10/2020. ISSN 2155-1782, ISBN 978-172815907-2

DOI: 10.1109/BioRob49111.2020.9224385

Tipo de producción: Capítulo de libro

Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Libro

Nº total de autores: 7

Autor de correspondencia: No

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 1

- 23** Andrea Blanco Ivorra; José María Catalán Orts; Jorge Antonio Díez Pomares; José Vicente García Pérez; Luis Daniel Lledó Pérez; Emilio Lobato; Nicolas Manuel García Aracil. Advantages of the incorporation of an active upper-limb exoskeleton in industrial tasks. Robot 2019: Fourth Iberian Robotics Conference (part of the Advances in Intelligent Systems and Computing book). 1093, pp. 477 - 484. 20/11/2019. ISSN 2194-5357, ISBN 978-3-030-36150-1

DOI: 10.1007/978-3-030-36150-1_39



Tipo de producción: Capítulo de libro
Posición de firma: 2
Nº total de autores: 7
Fuente de citas: SCOPUS

Tipo de soporte: Libro
Autor de correspondencia: No
Citas: 4

- 24** José María Catalán Orts; Andrea Blanco Ivorra; Jorge Antonio Díez Pomares; José Vicente García Pérez; Nicolas Manuel Garcia Aracil. Physiological reactions in single-player and competitive arm rehabilitation games. 2019 41st Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC). pp. 433 - 436. Springer, Cham, 23/07/2019. ISSN 1558-4615, ISBN 978-1-5386-1311-5

DOI: 10.1109/EMBC.2019.8856939

PMID: 31945931

Tipo de producción: Capítulo de libro
Posición de firma: 1
Nº total de autores: 5
Fuente de citas: SCOPUS

Tipo de soporte: Libro
Autor de correspondencia: Si
Citas: 1

- 25** José María Catalán Orts; José Vicente García Pérez; David López; Axier Ugartemendia; Iñaki Diaz; Luis Daniel Lledó Pérez; Andrea Blanco Ivorra; Juan Antonio Barrios Heredero; Arturo Bertomeu Motos; Nicolás García Aracil. Evaluation of an upper-limb rehabilitation robotic device for home use from patient perspective. Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation III. ICNR 2018. Biosystems & Biorobotics. 21, pp. 449 - 453. Springer, Cham, 16/10/2018. ISSN 2195-3562, ISBN 978-3-030-01845-0

DOI: 10.1007/978-3-030-01845-0_90

Tipo de producción: Capítulo de libro
Posición de firma: 1
Nº total de autores: 10
Fuente de citas: SCOPUS

Tipo de soporte: Libro
Autor de correspondencia: Si
Citas: 1

- 26** Juan Antonio Barrios Heredero; Santiago Ezquerro García; Arturo Bertomeu Motos; Jorge Antonio Díez Pomares; José María Catalán Orts; Luis Daniel Lledó Pérez; Nicolás García Aracil. Modulation of functional connectivity evaluated by surface EEG in alpha and beta during a motor-imagery based BCI task. Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation III. ICNR 2018. Biosystems & Biorobotics. 21, pp. 1087 - 1091. Springer, Cham, 16/10/2018. ISSN 2195-3562, ISBN 978-3-030-01845-0

DOI: 10.1007/978-3-030-01845-0_217

Tipo de producción: Capítulo de libro
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 7

Tipo de soporte: Libro
Autor de correspondencia: No

- 27** Jorge Antonio Díez Pomares; José María Catalán Orts; Andrea Blanco Ivorra; Juan Antonio Barrios Heredero; Santiago Ezquerro García; Arturo Bertomeu Motos; Nicolas Manuel Garcia Aracil. Grasping detection with force sensor embedded in a hand exoskeleton. Wearable Robotics: Challenges and Trends. WeRob 2018. Biosystems & Biorobotics. 22, pp. 386 - 390. Pisa(Italia): Springer, Cham, 14/10/2018. ISSN 2195-3562, ISBN 978-3-030-01887-0

DOI: 10.1007/978-3-030-01887-0_74

Tipo de producción: Capítulo de libro
Posición de firma: 2
Nº total de autores: 7

Tipo de soporte: Libro
Autor de correspondencia: No

- 28** Andrea Blanco Ivorra; Jorge Antonio Díez Pomares; David Lopez; José Vicente García Pérez; José María Catalán Orts; Nicolás García Aracil. Human-centered design of an upper-limb exoskeleton for tedious maintenance tasks. Wearable Robotics: Challenges and Trends. WeRob 2018. Biosystems & Biorobotics. 22, pp. 515 - 519. Pisa(Italia): Springer, Cham, 14/10/2018. ISSN 2195-3562, ISBN 978-3-030-01887-0

DOI: 10.1007/978-3-030-01887-0_100

**Tipo de producción:** Capítulo de libro**Posición de firma:** 5**Nº total de autores:** 6**Fuente de citas:** SCOPUS**Tipo de soporte:** Libro**Autor de correspondencia:** No**Citas:** 5

- 29** José María Catalán Orts; José Vicente García Pérez; Jorge Antonio Díez Pomares; Andrea Blanco Ivorra; Luis Daniel Lledó Pérez; Francisco Javier Badesa Clemente; Asier Ugartemendia; Iñaki Díaz; Ramón Neco; Nicolás Manuel García Aracil. Patient evaluation of an upper-limb rehabilitation robotic device for home use. 2018 7th IEEE International Conference on Biomedical Robotics and Biomechatronics (Biorob). 21, pp. 450 - 455. Pisa(Italia): Springer, 26/08/2018. ISSN 2155-1774, ISBN 978-153868183-1

DOI: 10.1109/BIOROB.2018.8487201**Tipo de producción:** Capítulo de libro**Posición de firma:** 1**Nº total de autores:** 10**Fuente de citas:** SCOPUS**Tipo de soporte:** Libro**Autor de correspondencia:** Si**Citas:** 4

- 30** Jorge Antonio Díez Pomares; Andrea Blanco Ivorra; José María Catalán Orts; Arturo Bertomeu Motos; Francisco Javier Badesa Clemente; Nicolas Manuel García Aracil. Mechanical design of a novel hand exoskeleton driven by linear actuators. ROBOT 2017: Third Iberian Robotics Conference.694, pp. 557 - 568. Springer, Cham, 21/12/2017. ISSN 21945357, ISBN 978-331970835-5

DOI: 10.1007/978-3-319-70836-2_46**Tipo de producción:** Capítulo de libro**Posición de firma:** 3**Nº total de autores:** 6**Fuente de citas:** SCOPUS**Tipo de soporte:** Libro**Autor de correspondencia:** No**Citas:** 4

- 31** Jorge Antonio Díez Pomares; Andrea Blanco Ivorra; José María Catalán Orts; Francisco Javier Badesa Clemente; José María Sabater Navarro; Nicolas Manuel García Aracil. Design of a Prono-Supination Mechanism for Activities of Daily Living. Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation II. Biosystems & Biorobotics. 15, pp. 531 - 535. Springer, 18/10/2016. ISSN 2195-3562, ISBN 978-3-319-46669-9

DOI: 10.1007/978-3-319-46669-9_88**Tipo de producción:** Capítulo de libro**Posición de firma:** 3**Nº total de autores:** 6**Fuente de citas:** SCOPUS**Tipo de soporte:** Libro**Autor de correspondencia:** No**Citas:** 2

- 32** Arturo Bertomeu Motos; Irene Delegido Bernabé; Santiago Ezquerro García; Luis Daniel Lledó Perez; José María Catalán Orts; Nicolas Manuel García Aracil. Upper-Limb Motion Analysis in Daily Activities Using Wireless Inertial Sensors. Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation II. Biosystems & Biorobotics. 15, pp. 1079 - 1083. Springer, 18/10/2016. ISSN 2195-3562, ISBN 978-3-319-46669-9

DOI: 10.1007/978-3-319-46669-9_175**Tipo de producción:** Capítulo de libro**Posición de firma:** 5**Nº total de autores:** 6**Fuente de citas:** SCOPUS**Tipo de soporte:** Libro**Autor de correspondencia:** No**Citas:** 2

- 33** José María Catalán Orts; Jorge Antonio Díez Pomares; Arturo Bertomeu Motos; Francisco Javier Badesa Clemente; Nicolas Manuel García Aracil. Multimodal Control Architecture for Assistive Robotics. Converging Clinical and Engineering Research on Neurorehabilitation II. 15, pp. 513 - 517. Springer, 13/10/2016. ISSN 21953562, ISBN 978-3-319-46669-9



DOI: 10.1007/978-3-319-46669-9_85

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Documento o Informe científico-técnico

Posición de firma: 1

Nº total de autores: 5

Autor de correspondencia: Si

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 1

- 34** Arturo Bertomeu Motos; Ricardo Morales Vidal; Luis Daniel Lledó Pérez; Jorge Antonio Díez Pomares; José María Catalán Orts; Nicolás Manuel García Aracil. Kinematic reconstruction of the human arm joints in robot-aided therapies with Hermes robot. 2015 37th Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC). pp. 1190 - 1193. IEEE, 25/08/2015. ISSN 1557170X, ISBN 978-142449271-8

DOI: 10.1109/EMBC.2015.7318579

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

Posición de firma: 5

Nº total de autores: 6

Autor de correspondencia: No

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 2

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** Sistema inteligente para la evaluación de movimientos articulares en rehabilitación motora y cognitiva basado en wearables con aplicaciones a servicios de telerehabilitación
Nombre del congreso: XLIII Jornadas de Automática
Tipo evento: Jornada **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Fecha de celebración: 07/09/2022
Fecha de finalización: 09/09/2022
Entidad organizadora: Comité Español de Automática (CEA)
Publicación en acta congreso: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Arturo Bertomeu Motos; Raul Martín Batanero; Luis Daniel Lledó Pérez; José María Catalán Orts; Andrea Blanco Ivorra; David Martínez Pascual; Nicolás García Aracil. "XLIII Jornadas de Automática: Libro de Actas". pp. 126 - 132. (España): 07/09/2022. ISBN 978-84-9749-841-8
DOI: 10.17979/spudc.9788497498043
- 2** **Título del trabajo:** Development of a single actuator exoskeleton for wrist and forearm rehabilitation
Nombre del congreso: 43rd Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine & Biology Society (EMBC)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** International
Tipo de participación: Participativo - Póster
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Guadalajara, México
Fecha de celebración: 31/10/2021
Fecha de finalización: 04/11/2021
Entidad organizadora: IEEE Engineering in Medicine & Biology Society
Forma de contribución: Artículo científico
Jesús Alvarez Pastor; Luis Daniel Lledó; Santiago Ezquerro; Alicia Garrote; Teresa Costa; José María Catalán Orts; Francisco Javier Verdú García; Nicolás Manuel García Aracil. pp. 6247 - 6250. 31/10/2021. ISSN 2694-0604, ISBN 978-1-7281-1179-7



DOI: 10.1109/EMBC46164.2021.9630636
PMID: 34892541

- 3** **Título del trabajo:** Mirror robotic therapy rehabilitation of wrist and forearm: Pilot study
Nombre del congreso: International Consortium on Rehabilitation Robotics (ICORR)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** International
Tipo de participación: Participativo - Póster
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Toronto, Canadá
Fecha de celebración: 23/09/2021
Fecha de finalización: 25/09/2021
Entidad organizadora: International Consortium for Rehabilitation Technology (ICRT)
Forma de contribución: Artículo científico
Jesús Álvarez Pastor; David Martínez Pascual; Santiago Ezquerro; José María Catalán Orts; Jose Vicente García Pérez; Gemma Mas; Maria Victoria Perez Pomares; Nicolás Manuel García Aracil. 23/09/2021.
- 4** **Título del trabajo:** Physiological reaction to competitive rehabilitation game assisted by robotic devices: Pilot study with patients
Nombre del congreso: International Consortium on Rehabilitation Robotics (ICORR)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** International
Tipo de participación: Participativo - Póster
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Toronto, Canadá
Fecha de celebración: 23/09/2021
Fecha de finalización: 25/09/2021
Entidad organizadora: International Consortium for Rehabilitation Technology (ICRT)
Forma de contribución: Artículo científico
José María Catalán Orts; José Vicente García Pérez; Andrea Blanco Ivorra; David Martínez Pascual; Francisco Javier Verdú García; Alicia Garrote; Teresa Costa; Nicolás Manuel García Aracil. 23/09/2021.
- 5** **Título del trabajo:** Diseño e implementación de algoritmos de control de fuerza para un robot de rehabilitación de miembro superior
Nombre del congreso: XLII Jornadas de Automática
Tipo evento: Jornada **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Alicante, Comunidad Valenciana, España
Fecha de celebración: 01/09/2021
Fecha de finalización: 03/09/2021
Entidad organizadora: Comité Español de Automática (CEA)
Publicación en acta congreso: Si
Forma de contribución: Artículo científico
José Vicente García Pérez; Andrea Blanco Ivorra; José María Catalán Orts; Santiago Ezquerro; Jesús Álvarez Pastor; Manuel Arnau Papí; Nicolás García Aracil. "XLII Jornadas de Automática: Libro de Actas". pp. 515 - 520. (España): 01/09/2021. ISBN 978-84-9749-804-3
DOI: 10.17979/spudc.9788497498043
Depósito legal: C 835-2021
- 6** **Título del trabajo:** Evaluación del uso de corriente alterna en la medida de la GSR
Nombre del congreso: XLII Jornadas de Automática
Tipo evento: Jornada **Ámbito geográfico:** Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Fecha de celebración: 01/09/2021

Fecha de finalización: 03/09/2021

Entidad organizadora: Comité Español de Automática (CEA)

Publicación en acta congreso: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Francisco Javier Verdú García; José María Catalán Orts; David Martínez Pascual; Andrea Blanco Ivorra; Jesús Álvarez Pastor; Nicolás García Aracil. "XLII Jornadas de Automática: Libro de Actas". pp. 126 - 132. (España): 01/09/2021. ISBN 978-84-9749-804-3

DOI: 10.17979/spudc.9788497498043

Depósito legal: C 835-2021

7 Título del trabajo: Modelo de predicción de respuestas cardiovasculares durante la inmersión en un entorno acuático

Nombre del congreso: XLII Jornadas de Automática

Tipo evento: Jornada

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Fecha de celebración: 01/09/2021

Fecha de finalización: 03/09/2021

Entidad organizadora: Comité Español de Automática (CEA)

Forma de contribución: Artículo científico

David Martínez Pascual; Manuel Arnau Papí; José María Catalán Orts; Luis Daniel Lledó Pérez; Santiago Ezquerro; Francisco Javier Verdú García; Nicolás García Aracil. "XLII Jornadas de Automática: Libro de Actas". pp. 411 - 418. ISBN 978-84-9749-804-3

DOI: 10.17979/spudc.9788497498043

Depósito legal: C 835-2021

8 Título del trabajo: Next-generation wheelchairs will incorporate brain-controlled exoskeleton robotic arm

Nombre del congreso: 41st International Engineering in Medicine and Biology Conference (EMBC 2019)

Tipo evento: Congreso

Tipo de participación: Participativo - Póster

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Berlin, Alemania

Fecha de celebración: 23/07/2019

Fecha de finalización: 27/07/2019

Entidad organizadora: IEEE Engineering in Medicine and Biology Society

Forma de contribución: Artículo científico

José María Catalán Orts; Jorge Antonio Díez Pomares; Andrea Blanco Ivorra; Arturo Bertomeu Motos; Jose Vicente García Pérez; David López; Nicolás García Aracil.

9 Título del trabajo: Physiological reactions in single-player and competitive arm rehabilitation games

Nombre del congreso: 41st International Engineering in Medicine and Biology Conference (EMBC 2019)

Tipo evento: Congreso

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Berlin, Alemania

Fecha de celebración: 23/07/2019

Fecha de finalización: 27/07/2019

Entidad organizadora: IEEE Engineering in Medicine and Biology Society

Forma de contribución: Artículo científico

José María Catalán Orts; Andrea Blanco Ivorra; Jorge Antonio Díez Pomares; Jose Vicente García Pérez; Nicolás García Aracil.

- 10 Título del trabajo:** Análisis de las reacciones psicofisiológicas de los usuarios en terapias de rehabilitación para un jugador y competitivas asistidas por dispositivos robóticos

Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica (JNR 2019)

Tipo evento: Jornada

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Alicante, Comunidad Valenciana, España

Fecha de celebración: 13/06/2019

Fecha de finalización: 14/06/2019

Entidad organizadora: Comité Español de Automática (CEA)

Forma de contribución: Artículo científico

José María Catalán Orts; Andrea Blanco Ivorra; Jorge Antonio Díez Pomares; Jose Vicente García Pérez; Rafael Puerto; Nicolás García Aracil. "Actas de las JNR 2019". pp. 43 - 47.

- 11 Título del trabajo:** Evaluation of an upper-limb rehabilitation robotic device for home use from patient perspective

Nombre del congreso: International Conference on Neurorehabilitation (ICNR 2018)

Tipo evento: Congreso

Tipo de participación: Participativo - Póster

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Pisa, Italia

Fecha de celebración: 16/10/2018

Fecha de finalización: 20/10/2018

Entidad organizadora: Scuola Superiore Sant'Anna, The BioRobotics Institute

Forma de contribución: Artículo científico

José María Catalán Orts; José Vicente García Pérez; David Lopez; Axier Ugartemendia; Iñaki Diaz; Luis Daniel Lledó Pérez; Andrea Blanco Ivorra; Juan Antonio Barios Heredero; Arturo Bertomeu Motos; Nicolas García Aracil. 21, pp. 449 - 453. 16/10/2018. ISBN 978-3-030-01845-0

DOI: 10.1007/978-3-030-01845-0_90

Fuente de citas: SCOPUS

Citas: 1

- 12 Título del trabajo:** Grasping detection with force sensor embedded in a hand exoskeleton

Nombre del congreso: The International Symposium on Wearable Robotics (WeRob 2018)

Tipo evento: Congreso

Tipo de participación: Participativo - Póster

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Pisa, Italia

Fecha de celebración: 16/10/2018

Fecha de finalización: 20/10/2018

Entidad organizadora: Scuola Superiore Sant'Anna, The BioRobotics Institute

Forma de contribución: Artículo científico

Jorge Antonio Díez Pomares; José María Catalán Orts; Andrea Blanco Ivorra; Juan Antonio Barios Heredero; Santiago Ezquerro García; Arturo Bertomeu Motos; Nicolas García Aracil. 22, pp. 386 - 390. 14/10/2018. ISBN 978-3-030-01886-3

DOI: 10.1007/978-3-030-01887-0_74

- 13 Título del trabajo:** Human-centered design of an upper-limb exoskeleton for tedious maintenance tasks
Nombre del congreso: The International Symposium on Wearable Robotics (WeRob 2018)
Tipo evento: Congreso
Tipo de participación: Participativo - Póster
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Pisa, Italia
Fecha de celebración: 16/10/2018
Fecha de finalización: 20/10/2018
Entidad organizadora: Scuola Superiore Sant'Anna, The BioRobotics Institute
Forma de contribución: Artículo científico
Andrea Blanco Ivorra; Jorge Antonio Díez Pomares; David Lopez; José Vicente García Pérez; José María Catalán Orts; Nicolas García Aracil. 22, pp. 515 - 519. ISBN 978-3-030-01887-0
DOI: 10.1007/978-3-030-01887-0_100
Fuente de citas: SCOPUS **Citas:** 5
- 14 Título del trabajo:** Modulation of functional connectivity evaluated by surface EEG in alpha and beta during a motor-imagery based BCI task
Nombre del congreso: International Conference on Neurorehabilitation (ICNR 2018)
Tipo evento: Congreso
Tipo de participación: Participativo - Póster
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Pisa, Italia
Fecha de celebración: 16/10/2018
Fecha de finalización: 20/10/2018
Entidad organizadora: Scuola Superiore Sant'Anna, The BioRobotics Institute
Forma de contribución: Artículo científico
Juan Antonio Barrios Heredero; Santiago Ezquerro García; Arturo Bertomeu Motos; Jorge Antonio Díez Pomares; José María Catalán Orts; Luis Daniel Lledó Pérez; Nicolas García Aracil. 21, pp. 1087 - 1091. ISBN 978-3-030-01845-0
DOI: 10.1007/978-3-030-01845-0_217
- 15 Título del trabajo:** Control de entorno virtual mediante interfaz híbrido BCI usando señales EOG/EEG durante imaginaria motora
Nombre del congreso: XXXIX Jornadas de Automática
Tipo evento: Jornada
Tipo de participación: Participativo - Póster
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Badajoz, Extremadura, España
Fecha de celebración: 05/09/2018
Fecha de finalización: 07/09/2018
Entidad organizadora: Comité Español de Automática (CEA)
Santiago Ezquerro; Arturo Bertomeu Motos; Juan Antonio Barrios; Luis Daniel Lledó Pérez; José María Catalán Orts; Nicolás García Aracil. "Control de entorno virtual mediante interfaz híbrido BCI usando señales EOG/EEG durante imaginaria motora". pp. 108 - 113. ISBN 978-84-09-04460-3
- 16 Título del trabajo:** Diseño de un exoesqueleto para tareas de mantenimiento industrial
Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica (JNR 2018)
Tipo evento: Jornada
Tipo de participación: Participativo - Póster
Autor de correspondencia: No



Ciudad de celebración: Valladolid, Castilla y León, España

Fecha de celebración: 14/06/2018

Fecha de finalización: 15/06/2018

Entidad organizadora: Comité Español de Automática (CEA)

Ciudad entidad organizadora: Valladolid, Castilla y León, España

Andrea Blanco Ivorra; Jorge Antonio Díez Pomares; David Lopez; José Vicente García; José María Catalán Orts; Luis Daniel Lledó Pérez; Nicolas Garcia Aracil. "Diseño de un exoesqueleto para tareas de mantenimiento industrial". ISBN 978-84-09-02877-1

17 Título del trabajo: Diseño de sensor óptico de fuerza para exoesqueleto de mano

Nombre del congreso: XXXVIII Jornadas de Automática

Tipo evento: Jornada

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Gijón, Principado de Asturias, España

Fecha de celebración: 06/09/2017

Fecha de finalización: 08/09/2017

Entidad organizadora: Comité Español de Automática (CEA)

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Jorge Antonio Díez Pomares; Andrea Blanco Ivorra; José María Catalán Orts; Francisco Javier Badesa Clemente; José María Sabater Navarro; Nicolas Manuel García Aracil. En: Libro de actas de las Jornadas de Automática 2017. pp. 270 - 275. ISBN 978-84-16664-74-0

18 Título del trabajo: AIDE: Adaptative Multimodal Interfaces to Assist Disabled People in Daily Activities

Nombre del congreso: Jornadas Nacionales de Robótica 2017

Tipo evento: Jornada

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Valencia, Comunidad Valenciana, España

Fecha de celebración: 08/06/2017

Fecha de finalización: 09/06/2017

Entidad organizadora: Comité Español de Automática (CEA)

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

José María Catalán Orts; Jorge Antonio Díez Pomares; Andrea Blanco Ivorra; Santiago Ezquerro García; Juan Antonio Barrios Heredero; Francisco Javier Badesa Clemente; Nicolás Manuel García Aracil. ISBN 978-84-697-3742-2

19 Título del trabajo: Activities of Daily Living Task Prediction in Smart House Environments

Nombre del congreso: Internation Workshop on Assistive & Rehabilitation Technology (IWART)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Elche, Comunidad Valenciana, España

Fecha de celebración: 14/12/2016

Fecha de finalización: 16/12/2016

Entidad organizadora: Biomedical

Tipo de entidad: Universidad

Neuroengineering Research Group de la Universidad

Miguel Hernández del Elche

Ciudad entidad organizadora: Elche, Comunidad Valenciana, España

Con comité de admisión ext.: Si

**Forma de contribución:** Artículo científico

Arturo Bertomeu Motos; Luis Daniel Lledo Pérez; Santiago Ezquerro García; José María Catalán Orts; Franciso Javier Badesa Clemente; Nicolas Manuel García Aracil. En: Proceedings of the International Workshop on Assistive & Rehabilitation Technology. pp. 7 - 8. ISBN 978-3-319-46668-2

- 20** **Título del trabajo:** Stochastic method to reduce the 3D pose estimation error caused by uncertainties in the calibration process

Nombre del congreso: International Workshop on Assistive & Rehabilitation Technology (IWART)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Elche, Comunidad Valenciana, España

Fecha de celebración: 14/12/2016

Fecha de finalización: 16/12/2016

Entidad organizadora: Biomedical Neuroengineering Research Group of the Miguel Hernández University

Ciudad entidad organizadora: Elche, Comunidad Valenciana, España

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

José María Catalán Orts; Jorge Antonio Díez Pomares; Arturo Bertomeu Motos; José María Sabater Navarro; Franciso Javier Badesa Clemente; Nicolas Manuel García Aracil. En: Proceedings of the International Workshop on Assistive & Rehabilitation Technology. pp. 13 - 14. ISBN 978-3-319-46668-2

- 21** **Título del trabajo:** Design of a Prono-Supination Mechanism for Activities of Daily Living

Nombre del congreso: International Conference on Neurorehabilitation (ICNR 2016)

Tipo evento: Congreso

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Segovia, España

Fecha de celebración: 18/10/2016

Fecha de finalización: 21/10/2016

Entidad organizadora: Spanish National Research Council (CSIC)

Forma de contribución: Artículo científico

Jorge Antonio Díez Pomares; Andrea Blanco Ivorra; José María Catalán Orts; Francisco Javier Badesa Clemente; José María Sabater Navarro; Nicolas García Aracil. 15, pp. 531 - 535. ISBN 978-3-319-46669-9

DOI: 10.1007/978-3-319-46669-9_88

- 22** **Título del trabajo:** Multimodal Control Architecture for Assistive Robotics

Nombre del congreso: International Conference on Neurorehabilitation (ICNR 2016)

Tipo evento: Congreso

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Segovia, España

Fecha de celebración: 18/10/2016

Fecha de finalización: 21/10/2016

Entidad organizadora: Spanish National Research Council (CSIC)

Forma de contribución: Artículo científico

José María Catalán Orts; Jorge Antonio Díez Pomares; Arturo Bertomeu Motos; Francisco Javier Badesa Clemente; Nicolas García Aracil. 15, pp. 513 - 517. ISBN 978-3-319-46669-9

DOI: 10.1007/978-3-319-46669-9_85

- 23** **Título del trabajo:** Upper-Limb Motion Analysis in Daily Activities Using Wireless Inertial Sensors
Nombre del congreso: International Conference on Neurorehabilitation (ICNR 2016)
Tipo evento: Congreso
Tipo de participación: Participativo - Póster
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Segovia, España
Fecha de celebración: 18/10/2016
Fecha de finalización: 21/10/2016
Entidad organizadora: Spanish National Research Council (CSIC)
Forma de contribución: Artículo científico
Arturo Bertomeu Motos; Irene Delegido Bernabé; Santiago Ezquerro García; Luis Daniel Lledó Pérez; José María Catalán Orts; Nicolas García Aracil. 15, pp. 1079 - 1083. 13/10/2016. ISBN 978-3-319-46669-9
DOI: 10.1007/978-3-319-46669-9_175
- 24** **Título del trabajo:** Arquitectura de control multimodal para robótica asistencial
Nombre del congreso: XXXVII Jornadas de Automática
Tipo evento: Jornada **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Autor de correspondencia: Si
Ciudad de celebración: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Fecha de finalización: 09/09/2016
Entidad organizadora: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
Forma de contribución: Artículo científico
Jose María Catalán Orts; Jorge Antonio Díez Pomares; Arturo Bertomeu Motos; Francisco Javier Badesa Clemente; Rafael Puerto Manchon; José María Sabater Navarro; Nicolás Manuel García Aracil. pp. 1089 - 1094. ISBN 978-84-617-4298-1
- 25** **Título del trabajo:** Diseño de un motor de tareas para terapias de neurorehabilitación asistidas por robots
Nombre del congreso: XXXVII Jornadas de Automática
Tipo evento: Jornada **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Fecha de finalización: 09/09/2016
Entidad organizadora: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
Forma de contribución: Artículo científico
Luis Daniel Lledó Pérez; Santiago Ezquerro García; Arturo Bertomeu Motos; Jose María Catalán Orts; Ramón Neco García; José María Sabater Navarro; Nicolás Manuel García Aracil. pp. 891 - 898. ISBN 978-84-617-4298-1
- 26** **Título del trabajo:** Sistema robótico multimodal de miembro superior para interacción con entorno físicos
Nombre del congreso: XXXVII Jornadas de Automática
Tipo evento: Jornada **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Póster
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de celebración: 07/09/2016
Fecha de finalización: 09/09/2016
Entidad organizadora: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC



Ciudad entidad organizadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Jorge Antonio Díez Pomares; Andrea Blanco Ivorra; José María Catalán Orts; Luis Daniel Lledó Pérez; Francisco Javier Badesa Clemente; Nicolás Manuel García Aracil. pp. 718 - 723. ISBN 978-84-617-4298-1

27 Título del trabajo: Reconstrucción cinemática del brazo humano mediante matrices de transformación

Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática

Tipo evento: Jornada

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Valencia, Comunidad Valenciana, España

Fecha de celebración: 03/09/2014

Fecha de finalización: 05/09/2014

Entidad organizadora: Comité Español de Automática (CEA)

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

José María Catalán Orts; Ricardo Morales Vidal; Luis Daniel Lledó Pérez; Jorge Antonio Díez Pomares; José María Sabater Navarro; Nicolas Manuel García Aracil. En: Actas de las XXXV Jornadas de Automática. pp. 707 - 713. ISBN 978-84-697-0589-6

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

Organización de actividades de I+D+i

1 Título de la actividad: European Robotics Forum (ERF2020)

Tipo de actividad: Exhibidor

Ámbito geográfico: Unión Europea

Ciudad de celebración: Malaga, Andalucía, España

Entidad convocante: euRobotics

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Fecha de inicio-fin: 03/03/2020 - 05/03/2020

Duración: 3 días

2 Título de la actividad: International Workshop on Assistive & Rehabilitation Technology (IWART 2016)

Tipo de actividad: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional

Ciudad de celebración: Elche, Comunidad Valenciana, España

Entidad convocante: Biomedical Neuroengineering Research Group de la Universidad Miguel Hernández del Elche

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad convocante: Elche, Comunidad Valenciana, España

Modo de participación: Organizador

Fecha de inicio-fin: 14/12/2016 - 16/12/2016

Gestión de I+D+i

- 1** **Nombre de la actividad:** COGO2022/12.289 - Cátedra de tecnologías avanzadas para la rehabilitación entre la Universidad Miguel Hernández y HOSPIMAR 2000 S.L.
Tipología de la gestión: Gestión de acciones y proyectos de I+D+i
Funciones desempeñadas: Codirector
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de inicio: 14/12/2022
Promedio presupuesto anual: 15.000
- 2** **Nombre de la actividad:** Cargo administrativo en una entidad empresarial con un alto nivel de desarrollo en I+D+i
Tipología de la gestión: Gestión de entidad
Funciones desempeñadas: Administrador
Entidad de realización: Innovative Devices for Rehabilitation and Assistance S.L.
Tipo de entidad: Entidad Empresarial
Fecha de inicio: 13/07/2022

Evaluación y revisión de proyectos y artículos de I+D+i

- 1** **Nombre de la actividad:** Review activity for Frontiers in robotics and AI
Funciones desempeñadas: Peer review
Entidad de realización: Frontiers in Robotics and AI (journal)
Modalidad de actividad: Revisión de artículos en revistas científicas o tecnológicas
Frecuencia de la actividad: 1
Ámbito geográfico: Unión Europea
Fecha de inicio-fin: 2022 - 2022
- 2** **Nombre de la actividad:** Review activity for IEEE access
Funciones desempeñadas: Peer review
Entidad de realización: IEEE Access (journal)
Modalidad de actividad: Revisión de artículos en revistas científicas o tecnológicas
Frecuencia de la actividad: 1
Ámbito geográfico: Unión Europea
Fecha de inicio-fin: 2022 - 2022
- 3** **Nombre de la actividad:** Review activity for Journal of neuroengineering and rehabilitation
Funciones desempeñadas: Peer review
Entidad de realización: Journal of NeuroEngineering and Rehabilitation (journal)
Modalidad de actividad: Revisión de artículos en revistas científicas o tecnológicas
Frecuencia de la actividad: 2
Ámbito geográfico: Unión Europea
Fecha de inicio-fin: 2022 - 2022

Otros méritos

Estancias en centros de I+D+i públicos o privados

- 1** **Entidad de realización:** Università Campus Bio-Medico di Roma
Ciudad entidad realización: Roma, Lazio, Italia
Fecha de inicio-fin: 01/01/2022 - 31/12/2023 **Duración:** 2 años - 9 días
Objetivos de la estancia: Posdoctoral
Tareas contrastables: Ayudas Margarita Salas para la formación de jóvenes doctores
- 2** **Entidad de realización:** Universidad de Cádiz **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ingeniería
Ciudad entidad realización: Cádiz, Andalucía, España
Fecha de inicio-fin: 25/01/2021 - 30/04/2021 **Duración:** 3 meses - 5 días
Objetivos de la estancia: Doctorado/a
Tareas contrastables: Design of competitive serious games for robot-aided rehabilitation therapy
- 3** **Entidad de realización:** ETH Zurich **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Sensory-Motor Systems Lab, IRIS
Ciudad entidad realización: Zurich, Suiza
Fecha de inicio-fin: 01/10/2020 - 31/12/2020 **Duración:** 3 meses
Entidad financiadora: Conselleria d'Educacio, Cultura i Esport of Generalitat Valenciana por el Fondo Social Europeo – El FSE invierte en tu futuro
Nombre del programa: BEFPI/2020/083
Objetivos de la estancia: Doctorado/a
- 4** **Entidad de realización:** Universidad de Cádiz **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ingeniería
Ciudad entidad realización: Cádiz, Andalucía, España
Fecha de inicio-fin: 03/06/2019 - 11/10/2019 **Duración:** 3 meses - 4 días
Objetivos de la estancia: Doctorado/a
Tareas contrastables: Biosignal processing to study the physiological responses during hybrid BNCI control of an upper-limb exoskeleton
- 5** **Entidad de realización:** Università Campus Bio-Medico di Roma
Ciudad entidad realización: Roma, Lazio, Italia
Fecha de inicio-fin: 18/07/2016 - 26/07/2016 **Duración:** 9 días
Objetivos de la estancia: Doctorado/a
Tareas contrastables: Actividades experimentales en el contexto del proyecto AIDE – “Adaptive Multimodal Interface to Assist Disabled People in Daily Activities.”



Ayudas y becas obtenidas

- 1** **Nombre de la ayuda:** Ayudas Margarita Salas para la formación de jóvenes doctores
Finalidad: Posdoctoral
Entidad concesionaria: Universidad Miguel Hernández de Elche
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de concesión: 01/01/2022
Duración: 3 años
Fecha de finalización: 31/12/2024
Entidad de realización: Università Campus Bio-Medico di Roma
Facultad, instituto, centro: Advanced Robotics and Human-Centred Technologies
- 2** **Nombre de la ayuda:** ACIF/2018/214 - Subvenciones para la contratación de personal investigador de carácter predoctoral
Ciudad entidad concesionaria: Comunidad Valenciana, España
Finalidad: Predoctoral
Entidad concesionaria: Conselleria de innovación, universidades, ciencia y sociedad digital
Tipo de entidad: Organismo
Fecha de concesión: 01/09/2018
Duración: 3 años - 1 mes - 4 días
Fecha de finalización: 05/07/2021
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche
Facultad, instituto, centro: Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática
- 3** **Nombre de la ayuda:** BEFPI/2020/083 - Subvenciones para estancias predoctorales fuera de la Comunidad Valenciana
Finalidad: Estancia predoctoral
Entidad concesionaria: Conselleria de innovación, universidades, ciencia y sociedad digital
Tipo de entidad: Organismo
Fecha de concesión: 01/10/2020
Duración: 3 meses
Fecha de finalización: 31/12/2020
Entidad de realización: Sensory-Motor Systems Lab group, ETH Zurich
- 4** **Nombre de la ayuda:** Ayudas y bolsas de viaje para la difusión de resultados de investigación en el marco del programa de doctorado en tecnologías industriales y de telecomunicación
Finalidad: Asistencia a congresos
Entidad concesionaria: Universidad Miguel Hernández de Elche
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de concesión: 23/07/2019
Duración: 5 días
Fecha de finalización: 27/07/2019
Entidad de realización: 41st Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society
- 5** **Nombre de la ayuda:** Ayudas del Vicerrectorado de Investigación e Innovación para el Apoyo a la Formación de Personal Investigador
Ciudad entidad concesionaria: Elche, Comunidad Valenciana, España
Finalidad: Predoctoral
Entidad concesionaria: Universidad Miguel Hernández de Elche
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de concesión: 01/06/2018
Duración: 3 meses
Fecha de finalización: 31/08/2018
Entidad de realización: Universidad Miguel Hernández de Elche



Facultad, instituto, centro: Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática

Sociedades científicas y asociaciones profesionales

- 1 **Nombre de la sociedad:** Asociación Española de Ingenieros de Telecomunicación (AEIT). Asociado: 20.902
Ciudad entidad afiliación: España
Fecha de inicio: 03/01/2022
- 2 **Nombre de la sociedad:** Asociación Valenciana de Ingenieros de Telecomunicación (AVIT). Asociado: 20.902
Ciudad entidad afiliación: Comunidad Valenciana, España
Fecha de inicio: 03/01/2022
- 3 **Nombre de la sociedad:** Colegio Oficial de Ingenieros de Telecomunicación (COIT) en concreto a la demarcación de la Comunidad Valenciana (COITCV). Colegiado: C20694
Ciudad entidad afiliación: Comunidad Valenciana, España
Fecha de inicio: 03/01/2022
- 4 **Nombre de la sociedad:** Comité Español de Automática (CEA). Asociado: SC1035
Entidad de afiliación: Comité Español de Automática (CEA)
Ciudad entidad afiliación: España
Fecha de inicio: 11/09/2021

Acreditaciones/reconocimientos obtenidos

- 1 **Descripción:** Acreditación Profesor Ayudante Doctor (PAD)
Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación
Ciudad entidad acreditante: España
Fecha del reconocimiento: 12/12/2022
Tipo de entidad: Agencia Nacional
- 2 **Descripción:** Acreditación Profesor Contratado Doctor (PCD)
Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación
Ciudad entidad acreditante: España
Fecha del reconocimiento: 12/12/2022
Tipo de entidad: Agencia Nacional
- 3 **Descripción:** Acreditación Profesor de Universidad Privada (PUP)
Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación
Ciudad entidad acreditante: España
Fecha del reconocimiento: 12/12/2022
Tipo de entidad: Agencia Nacional