



---

**Ministerio de Economía y  
Competitividad.  
Secretaría de Estado de Investigación,  
Desarrollo e Innovación**

---

## **Currículum**

Nombre: MARIA DOLORES BLANCO ROJAS

Fecha: 22-Septiembre-2023

Apellidos: BLANCO ROJAS  
DNI:

Fecha de nacimiento:

Nombre: MARIA DOLORES  
Sexo:

---

### Situación profesional actual

Entidad: UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID  
Facultad / Escuela: ESCUELA POLITECNICA SUPERIOR  
Depto./Secc./Unidad estr.: INGENIERIA DE SISTEMAS Y AUTOMATICA  
Dirección postal: AVENIDA DE LA UNIVERSIDAD, 30 – LEGANÉS 29911 MADRID.

Teléfono (indicar prefijo, número y extensión): 916245990

Fax:

Correo electrónico: dblanco@ing.uc3m.es

Especialización (Códigos UNESCO):

Categoría profesional: TITULARES DE UNIVERSIDAD

Fecha de inicio: 09/12/2009

Situación administrativa:

Plantilla

Contratado

Interino

Becario

X Otras situaciones especificar:

Dedicación: A tiempo completo

A tiempo parcial

---

Breve descripción, por medio de palabras claves, de la especialización y líneas de investigación actuales.

---

### Formación Académica

Titulación Superior	Centro	Fecha
Licenciado en ciencias físicas	Universidad Complutense de Madrid	15/10/1992

Doctorado	Centro	
Programa en Ingeniería Mecatrónica	Universidad Carlos III de Madrid	Julio de 2002

---

### Actividades anteriores de carácter científico profesional

Puesto		Fechas
PROFESOR DOCTOR	CONTRATADO EPS - UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID	01/03/2006 - 08/12/2009
AYUDANTES FAC. O ESC.TEC.SUP.		03/04/2001 - 28/02/2006
AYUDANTES ESC. UNIVERSITARIA		01/03/1999 - 02/04/2001
		-

---

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

## **Participación en Proyectos de I+D+i financiados en Convocatorias públicas.** (nacionales y/o internacionales)

---

Título del proyecto: Análisis y optimización de trayectorias de avión bajo los efectos de incertidumbre meteorológica

Entidad financiadora: COMUNIDAD DE MADRID-UC3M

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/01/2006 hasta: 31/03/2007 Cuantía de la subvención: 14.500 euros

Investigador responsable: MIGUEL SALICHS SANCHEZ-CABALLERO

Número de investigadores participantes: 30

---

Título del proyecto: BADGER: RoBot for Autonomous unDerGround trenchless opERations, mapping and navigation

Entidad financiadora: EUROPEAN COMMISSION RESEARCH EXECUTIVE AGENCY

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/01/2017 hasta: 30/06/2020 Cuantía de la subvención: 809.722,19 euros

Investigador responsable: CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIROS

Número de investigadores participantes: 16

---

Título del proyecto: Desarrollo de exoesqueletos robóticos para la rehabilitación de miembro superior

Entidad financiadora: MINISTERIO DE ASUNTOS ECONOMICOS Y TRANSFORMACION DIGITAL

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/01/2014 hasta: 30/06/2018 Cuantía de la subvención: 135.520 euros

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 5

---

Título del proyecto: Desarrollo del programa de actividades i+d multidisciplinares de la instalación científico-técnica singular del centro de tecnologías para la fusión.

Entidad financiadora: COMUNIDAD DE MADRID

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/01/2010 hasta: 31/05/2014 Cuantía de la subvención: 195.730 euros

Investigador responsable: GARCIA, L.

Número de investigadores participantes: 11

---

Título del proyecto: DINAHAND: Towards a Next Generation of Dexterous and Intelligent Artificial Hand

Entidad financiadora: MINISTERIO DE EDUCACION, CULTURA Y DEPORTE

Entidades participantes:

Duración, desde: 15/03/2007 hasta: 15/03/2008 Cuantía de la subvención: 1.000 euros

Investigador responsable: ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED

Número de investigadores participantes: 6

---

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

---

Título del proyecto: Diseño avanzado de manipuladores móviles

Entidad financiadora: COMUNIDAD DE MADRID-UC3M

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/01/2007 hasta: 31/12/2007 Cuantía de la subvención: 10.000 euros

Investigador responsable: MIGUEL SALICHS SANCHEZ-CABALLERO

Número de investigadores participantes: 29

---

Título del proyecto: Dispositivos Híbridos Neuroprotésicos y Neurorobóticos para compensación funcional y rehabilitación (HYPER)

Entidad financiadora: MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACION

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/01/2010 hasta: 16/12/2015 Cuantía de la subvención: 354.084,63 euros

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 10

---

Título del proyecto: Estudio de algoritmos de control antibalanceo en un entorno de realidad virtual para un puente grúa del Laboratorio de Manipulación Remota de Technofusión

Entidad financiadora:

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/09/2009 hasta: 01/03/2010 Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: BLANCO, M. D.

Número de investigadores participantes: 2

---

Título del proyecto: Exoesqueleto para Diagnóstico y Asistencia en Tareas de Manipulación

Entidad financiadora: MINISTERIO DE ASUNTOS ECONOMICOS Y TRANSFORMACION DIGITAL

Entidades participantes:

Duración, desde: 30/12/2016 hasta: 31/12/2020 Cuantía de la subvención: 133.100 euros

Investigador responsable: BLANCO, M. D.

Número de investigadores participantes: 4

---

Título del proyecto: Exoesqueleto para Diagnóstico y Asistencia en Tareas de Manipulación

Entidad financiadora:

Entidades participantes:

Duración, desde: 30/12/2016 hasta: 29/09/2020 Cuantía de la subvención:

Investigador responsable: BLANCO, M. D.

Número de investigadores participantes: 2

---

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

---

Título del proyecto: GRAND-PA: Gain of Recovery Capabilities by Networked Device Platform for Aged People

Entidad financiadora: MINISTERIO DE EDUCACION, CULTURA Y DEPORTE

Entidades participantes:

Duración, desde: 15/03/2007 hasta: 15/03/2008 Cuantía de la subvención: 1.000 euros

Investigador responsable: ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED

Número de investigadores participantes: 6

---

Título del proyecto: Guante Terapéutico

Entidad financiadora: MINISTERIO DE ASUNTOS ECONOMICOS Y TRANSFORMACION DIGITAL

Entidades participantes:

Duración, desde: 09/03/2016 hasta: 31/12/2017 Cuantía de la subvención: 189.078 euros

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 6

---

Título del proyecto: HANDLE: Developmental pathway towards autonomy and dexterity in robot in-hand manipulation

Entidad financiadora: COMISION EUROPEA DIRECTORATE-GENERAL INFORMATION SOCIETY

Entidades participantes:

Duración, desde: 02/02/2009 hasta: 01/02/2013 Cuantía de la subvención: 608.057,47 euros

Investigador responsable: ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED

Número de investigadores participantes: 14

---

Título del proyecto: HYCARO: Hidraulic-energy and Cognitive Autonomous ROBot

Entidad financiadora: MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA SEC. DE ESTADO DE UNIVERSIDADES E INVEST.

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/01/2010 hasta: 31/12/2010 Cuantía de la subvención: 1.000 euros

Investigador responsable: BLANCO, M. D.

Número de investigadores participantes: 4

---

Título del proyecto: Integración de la planificación y control de interacciones basada en sensores para manipuladores móviles avanzados.

Entidad financiadora: MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA DIR. GRAL. INVESTIGACION

Entidades participantes:

Duración, desde: 13/12/2004 hasta: 12/12/2007 Cuantía de la subvención: 133.400 euros

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 11

---

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

Título del proyecto: IROPER - Robótica inteligente para necesidades personales

Entidad financiadora: AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION (AEI)

Entidades participantes:

Juración, desde: 13/12/2021 hasta: 12/12/2024 Cuantía de la subvención: 569.991,77 euros

Investigador responsable: CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIROS

Número de investigadores participantes: 11

---

Título del proyecto: LABYRINTH.: UNMANNED TRAFFIC MANAGEMENT 4D PATH PLANNING TECHNOLOGIES FOR DRONE. SWARM TO ENHANCE SAFETY AND SECURITY IN TRANSPORT

Entidad financiadora: EUROPEAN COMMISSION RESEARCH EXECUTIVE AGENCY

Entidades participantes:

Juración, desde: 01/06/2020 hasta: 31/05/2023 Cuantía de la subvención: 612.164,34 euros

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 12

---

Título del proyecto: Manipulador móvil autónomo para desarrollo de operaciones en entornos difíciles

Entidad financiadora: MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA

Entidades participantes:

Juración, desde: 28/12/2000 hasta: 27/12/2003 Cuantía de la subvención: 148.089,38 euros

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 9

---

Título del proyecto: Planificación coherente de trayectorias y adaptación evolutiva de tareas en manipuladores móviles.

Entidad financiadora: MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA SEC. DE ESTADO DE UNIVERSIDADES E INVEST.

Entidades participantes:

Juración, desde: 01/10/2007 hasta: 30/09/2010 Cuantía de la subvención: 156.937 euros

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 9

---

Título del proyecto: RoboCity2030-DIH-CM. Madrid Robotics Digital Innovation Hub.

Entidad financiadora: CAM. CONSEJERÍA DE EDUCACIÓN E INVESTIGACION

Entidades participantes:

Juración, desde: 01/01/2019 hasta: 30/04/2023 Cuantía de la subvención: 325.426,52 euros

Investigador responsable: CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIROS

Número de investigadores participantes: 39

---

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

Título del proyecto: Robot de Servicio Antropomorfo Fiable y Seguro para Operar en Entornos Humanos.

Entidad financiadora: MINISTERIO DE CIENCIA Y TECNOLOGIA DIRECCION GENERAL DE INVESTIGACION

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/12/2003 hasta: 30/11/2004 Cuantía de la subvención: 23.000 euros

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 7

---

Título del proyecto: Robot multifuncional auto-portable dotado de movilidad en entornos complejos (ROMA)

Entidad financiadora: C.I.C.Y.T. SECRETARIA GRAL. DEL PLAN NACIONAL DE I+D

Entidades participantes:

Duración, desde: 13/06/1995 hasta: 20/06/2000 Cuantía de la subvención: 123.628,19 euros

Investigador responsable: CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIROS

Número de investigadores participantes: 8

---

Título del proyecto: Robots de servicios para la mejora de la calidad de los ciudadanos en áreas metropolitanas. (roboticslab-UC3M)

Entidad financiadora: CAM. CONSEJERÍA DE EDUCACIÓN E INVESTIGACION

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/01/2006 hasta: 31/12/2009 Cuantía de la subvención: 303.831,48 euros

Investigador responsable: CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIROS

Número de investigadores participantes: 66

---

Título del proyecto: SARAH: Skilfulness and Autonomy for Robots with Artificial Hands

Entidad financiadora: MINISTERIO DE EDUCACION Y CIENCIA SEC. DE ESTADO DE UNIVERSIDADES E INVEST.

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/04/2008 hasta: 01/05/2009 Cuantía de la subvención: 1.000 euros

Investigador responsable: ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED

Número de investigadores participantes: 6

---

Título del proyecto: Sistema robótico para propiciar la marcha en niños pequeños con Parálisis Cerebral

Entidad financiadora: AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION (AEI)

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/06/2020 hasta: 30/11/2023 Cuantía de la subvención: 112.893 euros

Investigador responsable: BLANCO, M. D.

Número de investigadores participantes: 2

---

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

Título del proyecto: STAMAS: SMAs in Space. Artificial Muscles and other robotic applications

Entidad financiadora: EUROPEAN COMMISSION RESEARCH EXECUTIVE AGENCY

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/01/2013 hasta: 31/12/2015 Cuantía de la subvención: 150.937,73 euros

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 4

---

Título del proyecto: STRIDE-UC3M - Validación clínica y técnica de un exotraje pediátrico de miembro inferior integrado en la plataforma robótica Discover2Walk

Entidad financiadora: AGENCIA ESTATAL DE INVESTIGACION (AEI)

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/12/2022 hasta: 30/11/2024 Cuantía de la subvención: 33.350 euros

Investigador responsable: BLANCO, M. D.

Número de investigadores participantes: 1

---

Título del proyecto: TECHNOFUSION(II)-CM. Desarrollo del Programa de actividades de I+D multidisciplinares del Centro de Tecnologías para la Fusión (TechnoFusión).

Entidad financiadora: CAM. CONSEJERÍA DE EDUCACIÓN E INVESTIGACION

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/10/2014 hasta: 31/12/2018 Cuantía de la subvención: 221.080,49 euros

Investigador responsable: BALLESTEROS, C. I. ; MONGE, M. A.

Número de investigadores participantes: 11

---

Título del proyecto: Técnicas de aprendizaje y planificación diestra para manipuladores móviles

Entidad financiadora: MINISTERIO DE CIENCIA E INNOVACION

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/01/2011 hasta: 31/12/2014 Cuantía de la subvención: 332.750 euros

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 8

---

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

## Publicaciones o Documentos Científico-Técnicos

---

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

---

Autores (p.o. de firma): VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; CAYETANO RIVERA; NAIARA ESCUDERO; MARTÍN, F ;  
BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Hand Exo-Muscular System for assisting astronauts during Extravehicular Activities for Soft Robotics

Ref. X   
Revista Libro  
Soft Robotics  
Clave: A Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha:  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: ESTADOS UNIDOS DE AMERICA

---

Autores (p.o. de firma): COPACI, DORIN SABIN; SERRANO DEL CERRO, DAVID; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE;  
BLANCO, M. D.

Título: A High-Level Control Algorithm Based on sEMG Signalling for an Elbow Joint SMA Exoskeleton

Ref. X   
Revista Libro  
Sensors  
Clave: A Volumen: 18/8 (2522) Páginas, inicial: final: Fecha: 02/08/2018  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: SUIZA

---

Autores (p.o. de firma): GONZALEZ UZCATEGUI, CARLA; BLANCO, M. D.

Título: A memetic differential evolution algorithm for the inverse kinematics problem of robot manipulators

Ref. X   
Revista Libro  
International Journal of Mechatronics and Automation  
(International Journal of Mechatronics and Automation)  
Clave: A Volumen: 3/2 Páginas, inicial: 118 final: 131 Fecha: 01/04/2013  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: SUIZA

---

Autores (p.o. de firma): JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; COPACI, DORIN SABIN; PALOMA MANSILLA  
NAVARRO; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: A novel multi-wire SMA-based actuator with high-frequency displacement

Ref. X

---

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

Revista  
MECHATRONICS  
Clave: A Volumen: 91/102957 Páginas, inicial: 1 final: 14 Fecha: 01/05/2023  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: REINO UNIDO

---

Autores (p.o. de firma): FLORES CABALLERO, ANTONIO; COPACI, DORIN SABIN; VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Advanced Rapid Control Prototyping system on engineering education for multidisciplinary student groups

Ref. X   
Revista Libro  
Revista Iberoamericana de Automatica e Informatica Industrial  
Clave: A Volumen: 13/3 Páginas, inicial: 350 final: 362 Fecha: 01/08/2016  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: ESPAÑA

---

Autores (p.o. de firma): GARRIDO, L. S. ; MALFAZ, MARIA; BLANCO, M. D.

Título: Application of the fast marching method for outdoor motion planning in robotics

Ref. X   
Revista Libro  
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS  
Clave: A Volumen: 61/2 Páginas, inicial: 106 final: 114 Fecha: 02/2013  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: PAISES BAJOS (parte europea)

---

Autores (p.o. de firma): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; HENAR LASTRES; CRISTINA CASTEJON; IGNACIO CASILLAS; BLANCO, M. D.

Título: Friendly Interface to learn stereovision theory

Ref. X   
Revista Libro  
COMPUTER APPLICATIONS IN ENGINEERING EDUCATION  
Clave: A Volumen: 17/2 Páginas, inicial: 180 final: 186 Fecha: 01/01/2009  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: ESTADOS UNIDOS DE AMERICA

---

Autores (p.o. de firma): CASTEJON, C. ; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Compact Modeling Technique for Outdoor Navigation

Ref. X   
Revista Libro  
IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics Part

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

A:Systems and Humans  
Clave: A Volumen: 38/1 Páginas, inicial: 9 final: 24 Fecha: 01/2008  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: ESTADOS UNIDOS DE AMERICA

---

Autores (p.o. de firma): CASTEJON, C. ; BLANCO, M. D. ; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Desarrollo del sistema de percepción de una plataforma móvil para entornos exteriores

Ref.    
Revista Libro  
Revista Iberoamericana de Ingenieria Mecanica  
Clave: A Volumen: 8/3 Páginas, inicial: 3 final: 23 Fecha: 10/02/2004  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: ESPAÑA

---

Autores (p.o. de firma): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GARRIDO, L. S. ; BLANCO, M. D. ; MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA

Título: Differential Evolution Solution to the SLAM Problem

Ref.    
Revista Libro  
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS  
Clave: A Volumen: 57/4 Páginas, inicial: 441 final: 450 Fecha: 30/04/2009  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: PAISES BAJOS (parte europea)

---

Autores (p.o. de firma): JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; COPACI, DORIN SABIN; SERRANO DEL CERRO, DAVID; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: Efficiency analysis of SMA-based actuators: Possibilities of configuration according to the application

Ref.    
Revista Libro  
Actuators  
Clave: A Volumen: 10/3 Páginas, inicial: 63 final: Fecha: 03/2021  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación:

---

Autores (p.o. de firma): GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: Exploration and Mapping using the VFM Motion Planner

Ref.    
Revista Libro  
IEEE TRANSACTIONS ON INSTRUMENTATION AND MEASUREMENT  
Clave: A Volumen: 58/8 Páginas, inicial: 2880 final: 2892 Fecha: 01/06/2009  
Editorial (si libro):

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

Lugar de Publicación: ESTADOS UNIDOS DE AMERICA

---

Autores (p.o. de firma): GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: Exploration of a Cluttered Environment Using Voronoi Transform and Fast Marching

Ref.    
Revista Libro  
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS  
Clave: A Volumen: 56/12 Páginas, inicial: 1069 final: 1081 Fecha: 31/12/2008  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: PAISES BAJOS (parte europea)

---

Autores (p.o. de firma): GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: Exploration of 2D and 3D Environments using Voronoi Transform and Fast Marching Method

Ref.    
Revista Libro  
JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS  
Clave: A Volumen: 55/1 Páginas, inicial: 55 final: 86 Fecha: 01/10/2009  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: PAISES BAJOS (parte europea)

---

Autores (p.o. de firma): COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D. ; MARTIN CLEMENTE, ALEJANDRO IVAN; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Flexible shape memory alloy actuators for soft robotics: Modelling and control

Ref.    
Revista Libro  
International Journal of Advanced Robotic Systems  
Clave: A Volumen: 17/1 Páginas, inicial: 1 final: 15 Fecha: 01/01/2020  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: AUSTRIA

---

Autores (p.o. de firma): COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Flexible shape-memory alloy-based actuator: Mechanical design optimization according to application

Ref.    
Revista Libro  
Actuators  
Clave: A Volumen: 8/3 Páginas, inicial: 63 final: Fecha: 09/2019  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación:

---

Autores (p.o. de firma): GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; ABDERRAHIM FICHOUCHE,

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

MOHAMED; BLANCO, M. D.

Título: FM2 : A real-time sensor-based feedback controller for mobile robots

Ref.    
Revista Libro  
INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS &  
AUTOMATION  
Clave: A Volumen: 24/1 Páginas, inicial: 48 final: 65 Fecha: 01/06/2009  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: ESTADOS UNIDOS DE AMERICA

---

Autores (p.o. de firma): VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; CAYETANO RIVERA; NAIARA ESCUDERO; MARTÍN, F ;  
BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Hand exo-muscular system for assisting astronauts during extravehicular activities

Ref.    
Revista Libro  
Soft Robotics  
Clave: A Volumen: 6/1 Páginas, inicial: 21 final: 37 Fecha: 02/2019  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: ESTADOS UNIDOS DE AMERICA

---

Autores (p.o. de firma): MARTÍN, F ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GARRIDO, L. S. ; BLANCO, M. D.

Título: High-accuracy global localization filter for three-dimensional environments

Ref.    
Revista Libro  
ROBOTICA  
Clave: A Volumen: 30/3 Páginas, inicial: 363 final: 378 Fecha: 05/2012  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: REINO UNIDO

---

Autores (p.o. de firma): VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; FLORES CABALLERO, ANTONIO; COPACI, DORIN SABIN;  
BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: High-displacement flexible shape memory alloy actuator for soft wearable robots

Ref.    
Revista Libro  
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS  
Clave: A Volumen: 73 Páginas, inicial: 91 final: 101 Fecha: 01/11/2015  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: PAISES BAJOS (parte europea)

---

Autores (p.o. de firma): CARMEN BALLESTER BERNABEU; COPACI, DORIN SABIN; JANETH ILEANA ARIAS  
GUADALUPE; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

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

Título: Hoist-Based Shape Memory Alloy Actuator with Multiple Wires for High-Displacement Applications

Ref.    
Revista Libro  
Actuators  
Clave: A Volumen: 12/4 Páginas, inicial: 1 final: 21 Fecha: 01/04/2023  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación:

---

Autores (p.o. de firma): MARTÍN, F ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA; BLANCO, M. D.

Título: Initial population size estimation for a Differential-Evolution-based global localization filter

Ref.    
Revista Libro  
INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS &  
AUTOMATION  
Clave: A Volumen: 29/3 Páginas, inicial: 245 final: 258 Fecha: 07/2014  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: ESTADOS UNIDOS DE AMERICA

---

Autores (p.o. de firma): BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO, ANTONIO

Título: Innovative Pressure Sensor Platform and Its Integration with an End-User Application

Ref.    
Revista Libro  
Sensors  
Clave: A Volumen: 6/14 Páginas, inicial: 10273 final: 10291 Fecha: 11/06/2014  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: SUIZA

---

Autores (p.o. de firma): FLORES CABALLERO, ANTONIO; COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; JAIME HERRAN; IVAN FERNANDEZ; ESTIBALIZ OCHOTECO; GERMAN CABANERO; HANS GRANDE

Título: Innovative pressure sensor platform and its integration with an end-user application

Ref.    
Revista Libro  
Sensors  
Clave: A Volumen: 14/6 Páginas, inicial: 10273 final: 10291 Fecha: 11/06/2014  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: SUIZA

---

Autores (p.o. de firma): JORGE MUÑOZ YAÑEZ-BARNUEVO; COPACI, DORIN SABIN; MONJE MICHARET, CONCEPCIÓN ALICIA; BLANCO, M. D. ; CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIROS

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

Título: Iso-m based adaptive fractional order control with application to a soft robotic neck

Ref.    
Revista Libro  
IEEE Access  
Clave: A Volumen: 8 Páginas, inicial: 198964 final: 198976 Fecha: 03/11/2020  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: ESTADOS UNIDOS DE AMERICA

---

Autores (p.o. de firma): CASTEJON, C. ; BLANCO, M. D. ; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Traversable region modeling for outdoor navigation

Ref.    
Revista Libro  
JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS  
Clave: A Volumen: 43(2-4) Páginas, inicial: 175 final: 216 Fecha: 01/08/2005  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: PAISES BAJOS (parte europea)

---

Autores (p.o. de firma): MARTÍN, F ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GARRIDO, L. S. ; BLANCO, M. D.

Título: Kullback-Leibler divergence-based differential eEvolution Markov chain filter for global localization of mobile robots

Ref.    
Revista Libro  
Sensors  
Clave: A Volumen: 15/9 Páginas, inicial: 23431 final: 23458 Fecha: 16/09/2015  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: SUIZA

---

Autores (p.o. de firma): MARTÍN, F ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; MARIA LUISA MUÑOZ

Título: Kullback-Leibler divergence-based global localization for mobile robots

Ref.    
Revista Libro  
ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS  
Clave: A Volumen: 62/2 Páginas, inicial: 120 final: 130 Fecha: 02/2014  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: PAISES BAJOS (parte europea)

---

Autores (p.o. de firma): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA; GARRIDO, L. S.

Título: L1-L2 norms comparison in global localization of mobile robots

Ref.    
Revista Libro

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

ROBOTICS AND AUTONOMOUS SYSTEMS

Clave: A Volumen: 59/9 Páginas, inicial: 597 final: 610 Fecha: 01/09/2011  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: PAISES BAJOS (parte europea)

---

Autores (p.o. de firma): BLANCO, M. D. ; S KADHIM; CASTEJON, C. ; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: MANFRED: robot antropomórfico de servicio fiable y seguro para operar en entornos humanos

Ref. X   
Revista Libro  
Revista Iberoamericana de Ingenieria Mecanica  
Clave: A Volumen: 3 Páginas, inicial: 33 final: 48 Fecha: 01/01/2005  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: ESPAÑA

---

Autores (p.o. de firma): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GARRIDO, L. S. ; BLANCO, M. D.

Título: Mobile Robot Global Localization using and Evolutionary MAP Filter

Ref. X   
Revista Libro  
JOURNAL OF GLOBAL OPTIMIZATION  
Clave: A Volumen: 37/3 Páginas, inicial: 381 final: 403 Fecha: 03/2007  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: PAISES BAJOS (parte europea)

---

Autores (p.o. de firma): COPACI, DORIN SABIN; CANO, E. ; LUIS MARIA LOPEZ MORENO; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: New design of a soft robotics wearable elbow exoskeleton based on shape memory alloy wire actuators

Ref. X   
Revista Libro  
Applied Bionics and Biomechanics  
Clave: A Volumen: Article ID Páginas, inicial: 1 final: 11 Fecha: 05/09/2017  
1605101  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: EGIPTO

---

Autores (p.o. de firma): GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; JUREWICZ SLUPSKA, PIOTR PAWEL

Título: Path Planning for Mobile Robot Navigation using Voronoi Diagram and Fast Marching

Ref. X   
Revista Libro  
International Journal of Robotics and Automation  
Clave: A Volumen: 2/1 Páginas, inicial: 42 final: 64 Fecha: 04/04/2011

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

Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: MALASIA

---

Autores (p.o. de firma): GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; MARTÍN, F

Título: Robotic Motion using Harmonic Functions and Finite Elements

Ref.    
Revista Libro  
JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS  
Clave: A Volumen: 59/1 Páginas, inicial: 57 final: 73 Fecha: 01/07/2010  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: PAISES BAJOS (parte europea)

---

Autores (p.o. de firma): COPACI, DORIN SABIN; JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; MARCOS GOMEZ TOME; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: sEMG-based gesture classifier for a rehabilitation glove

Ref.    
Revista Libro  
Frontiers in Neurorobotics  
Clave: A Volumen: 16/750482 Páginas, inicial: 1 final: 15 Fecha: 05/2022  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: SUIZA

---

Autores (p.o. de firma): GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; M. L MUÑOZ

Título: Sensor-Based Global Planning for Mobile Robot Navigation

Ref.    
Revista Libro  
ROBOTICA  
Clave: A Volumen: 25/2 Páginas, inicial: 189 final: 199 Fecha: 06/2007  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: REINO UNIDO

---

Autores (p.o. de firma): COPACI, DORIN SABIN; ALONSO MARTÍN, FERNANDO; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: SMA based elbow exoskeleton for rehabilitation therapy and patient evaluation

Ref.    
Revista Libro  
IEEE Access  
Clave: A Volumen: 7 Páginas, inicial: 31473 final: 31484 Fecha: 04/03/2019  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: ESTADOS UNIDOS DE AMERICA

---

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

Autores (p.o. de firma): BOADA, B. L.; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Symbolic place recognition in Voronoi-based maps by using hidden Markov Models

Ref.    
Revista Libro  
JOURNAL OF INTELLIGENT & ROBOTIC SYSTEMS  
Clave: A Volumen: 39 Páginas, inicial: 173 final: 197 Fecha: 01/01/2004  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: PAISES BAJOS (parte europea)

---

Autores (p.o. de firma): ANGEL IBARRA; MANUEL PERLADO; RAFAEL ARACIL SANTONJA; BLANCO, M. D. ; MANUEL FERRE; GARCIA CORTES, MARIA ISABEL; P. GARCIA-ROBLED0; MARÍA GONZÁLEZ VIADA; PABLO GONZALEZ DE SANTOS; DAVID JIMENEZ REY; J. L. MARTINEZ-ALBERTOS; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; JOSE DE NO SANCHEZ; VICENTE MANUEL QUERAL MAS; LUIS RIOS; RAQUEL ROMAN

Título: TechnoFusión, a Relevant Facility for Fusion Technologies: The Remote Handling Area

Ref.    
Revista Libro  
FUSION ENGINEERING AND DESIGN  
Clave: A Volumen: 85/7-9 Páginas, inicial: 1659 final: 1663 Fecha: 01/12/2010  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación: SUIZA

---

Autores (p.o. de firma): COPACI, DORIN SABIN; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: Two-stage shape memory alloy identification based on the Hammerstein - Wiener model

Ref.    
Revista Libro  
Frontiers in Robotics and AI  
Clave: A Volumen: 6/83 Páginas, inicial: 1 final: 10 Fecha: 09/2019  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación:

---

Autores (p.o. de firma): GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; M. L MUÑOZ

Título: An Evolutionary MAP Filter for Mobile Robot Global Localization

Ref.    
Revista Libro  
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 197 final: 208 Fecha: 01/04/2008  
Editorial (si libro): I-TECH EDUCATION AND PUBLISHING  
Lugar de Publicación: AUSTRIA VIENA

---

Autores (p.o. de firma): GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

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

Título: FM-2: A Real Time Fast Marching Sensor-Based Motion Planner

Ref.  Revista  Libro

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 1 final: 33 Fecha: 30/12/2008  
Editorial (si libro): NOVA SCIENCE PUBLISHERS INC  
Lugar de Publicación:

---

Autores (p.o. de firma): MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; GARRIDO, L. S.

Título: Global localization based on a rejection differential evolution filter

Ref.  Revista  Libro

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 91 final: 117 Fecha: 01/03/2010  
Editorial (si libro): INTECH  
Lugar de Publicación: CROACIA Rijeka

---

Autores (p.o. de firma): LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA; GARRIDO, L. S. ; BLANCO, M. D.

Título: Materiales inteligentes: aleaciones con memoria de forma (SMA)

Ref.  Revista  Libro

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 75 final: 104 Fecha: 01/01/2009  
Editorial (si libro): REAL ACADEMIA DE CIENCIAS EXACTAS, FISICAS Y NATURALES  
Lugar de Publicación:

---

Autores (p.o. de firma): GARRIDO, L. S. ; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED; M. L MUÑOZ

Título: Sensor-Based Global Planning for Mobile Manipulators Navigation Using Voronoi Diagram and Fast Marching

Ref.  Revista  Libro

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 479 final: 496 Fecha: 01/02/2007  
Editorial (si libro): PRO LITERATUR  
Lugar de Publicación: ALEMANIA

---

Autores (p.o. de firma): COPACI, DORIN SABIN; JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: Shape Memory Alloy (SMA)-Based Exoskeletons for Upper Limb Rehabilitation

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

Ref.  Revista  Libro  
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 1 final: 16 Fecha: 13/01/2022  
Editorial (si libro):  
Lugar de Publicación:

---

Autores (p.o. de firma): GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: SLAM and exploration using differential evolution and fast marching

Ref.  Revista  Libro  
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 81 final: 98 Fecha: 05/07/2011  
Editorial (si libro): INTECH  
Lugar de Publicación: CROACIA Rijeka

---

Autores (p.o. de firma): COPACI, DORIN SABIN; SERRANO DEL CERRO, DAVID; ISABEL ALGUACIL DIEGO; DIEGO FERNÁNDEZ VÁZQUEZ; FRANCISCO MOLINA RUEDA; JUAN CARLOS MIANGOLARRA PAGE; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: Usability Evaluation of SMA Based Exoskeleton: Pilot Testing in Post-stroke Patients

Ref.  Revista  Libro  
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: final: Fecha: 02/10/2021  
Editorial (si libro): Springer, Cham  
Lugar de Publicación:

---

Autores (p.o. de firma): BOADA, B. L.; BLANCO, M. D. ; CASTEJON, C. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Voronoi-based map learning and understanding in robotic problems (invited chapter)

Ref.  Revista  Libro  
Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 205 final: 241 Fecha: 01/09/2005  
Editorial (si libro): Nova Science Publishers, Inc., New York Edited by Frank Columbus  
Lugar de Publicación:

---

Autores (p.o. de firma): CASTEJON, C. ; BLANCO, M. D. ; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Voronoi-based outdoor traversable region modelling

Ref.  Revista  Libro

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

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 201 final: 250 Fecha: 27/09/2005  
Editorial (si libro): SPRINGER VERLAG GMBH  
Lugar de Publicación:

---

Autores (p.o. de firma): COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO, ANTONIO; F. RUEDA; I. ALGUACIL; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Wearable elbow exoskeleton actuated with shape memory alloy

Ref.  Revista  Libro

Clave: CL Volumen: Páginas, inicial: 477 final: 481 Fecha: 01/2017  
Editorial (si libro): SPRINGER  
Lugar de Publicación:

---

---

## Participación en contratos de I+D+i de especial relevancia con Empresas y/o Administraciones (nacionales y/o internacionales)

---

Título del contrato/proyecto:Asesoramiento y Asistencia Técnica del Proyecto Boom Enhanced Visual system

Tipo de contrato:Contrato (Consultoría y Asesoría)  
Empresa/Administración financiadora:INDRA SISTEMAS, S.A.  
Entidades participantes:  
Duración, desde: 09/03/2004 hasta: 08/03/2005  
Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Número de investigadores participantes: 5  
**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 9.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Cátedra ARQUIMEDES

Tipo de contrato:Cátedra  
Empresa/Administración financiadora:ARQUIMEA INGENIERIA, S.L.U.  
Entidades participantes:  
Duración, desde: 01/07/2009 hasta: 08/03/2012  
Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Número de investigadores participantes: 5  
**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 20.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Coplanaridad cabezal-detector según Pedido nº 2701051557

Tipo de contrato:Contrato (I+D)  
Empresa/Administración financiadora:SIEMENS SA  
Entidades participantes:  
Duración, desde: 10/04/2015 hasta: 09/07/2015  
Investigador responsable: BLANCO, M. D.  
Número de investigadores participantes: 5  
**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 9.945 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Desarrollo de un actuador multihilo con fibras de SMA

Tipo de contrato:Contrato (I+D)  
Empresa/Administración financiadora:ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.  
Entidades participantes:  
Duración, desde: 15/09/2021 hasta: 15/05/2022  
Investigador responsable: COPACI, DORIN SABIN  
Número de investigadores participantes: 4  
**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 47.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Desarrollo de un sensor textil de fuerza y desplazamiento basado en hilos de poliamida recubierta de plata

Tipo de contrato:Contrato (I+D)  
Empresa/Administración financiadora:ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.  
Entidades participantes:  
Duración, desde: 15/03/2023 hasta: 14/12/2023  
Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Número de investigadores participantes: 4

---

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

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 50.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Dust Wiper

Tipo de contrato:Contrato (I+D)

Empresa/Administración financiadora:COMPUTADORAS REDES E INGENIERIA S.A. CRISA .

Entidades participantes:

Duración, desde: 22/11/2005 hasta: 22/03/2006

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 3

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 50.600 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Especificación Técnica curso robótica avanzada para ingenieros de proceso y soporte a taller, Robotics Training 2016

Tipo de contrato:Contrato (Consultoría y Asesoría)

Empresa/Administración financiadora:AIRBUS OPERATIONS, S.L.

Entidades participantes:

Duración, desde: 18/04/2016 hasta: 29/07/2016

Investigador responsable: ALBERTO JARDON HUETE; J. G. VICTORES

Número de investigadores participantes: 7

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 11.985 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Especificación técnica de subcontratación del desarrollo del programa formativo Curso Básico de Control Numérico para Operarios

Tipo de contrato:Contrato (I+D)

Empresa/Administración financiadora:AIRBUS OPERATIONS, S.L.

Entidades participantes:

Duración, desde: 14/01/2016 hasta: 13/03/2016

Investigador responsable: BLANCO, M. D.

Número de investigadores participantes: 1

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO:**

---

Título del contrato/proyecto:Especificación técnica para desarrollo de programa formativo de mecatrónica. Nº pedido A9750659G

Tipo de contrato:Contrato (Consultoría y Asesoría)

Empresa/Administración financiadora:AIRBUS OPERATIONS, S.L.

Entidades participantes:

Duración, desde: 29/04/2016 hasta: 29/07/2016

Investigador responsable: MONJE MICHARET, CONCEPCIÓN ALICIA; SANTIAGO MARTINEZ DE LA CASA DIAZ

Número de investigadores participantes: 7

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 15.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Especificación técnica para desarrollo de programa formativo para programación y control de Robots

Tipo de contrato:Contrato (Consultoría y Asesoría)

Empresa/Administración financiadora:AIRBUS OPERATIONS, S.L.

Entidades participantes:

Duración, desde: 28/11/2014 hasta: 27/01/2015

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

Investigador responsable: ALBERTO JARDON HUETE

Número de investigadores participantes: 6

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 9.412 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Estimador de Estados

Tipo de contrato:Contrato (Consultoría y Asesoría)

Empresa/Administración financiadora:ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.

Entidades participantes:

Duración, desde: 20/10/2014 hasta: 19/10/2015

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 4

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 15.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Estudio sobre el procedimiento de caracterización antiestática de productos ergonómicos

Tipo de contrato:Contrato (I+D)

Empresa/Administración financiadora:3M ESPAÑA S.L.

Entidades participantes:

Duración, desde: 27/01/2009 hasta: 26/04/2009

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 3

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 1.500 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Informe técnico sobre la creación, dotación y funcionamiento del Laboratorio de Producción y Procesado de Materiales

Tipo de contrato:Contrato (Consultoría y Asesoría)

Empresa/Administración financiadora:FUNDACION PARA EL CONOCIMIENTO MADRIMASD

Entidades participantes:

Duración, desde: 07/05/2009 hasta: 15/06/2009

Investigador responsable: PAREJA, R.

Número de investigadores participantes: 9

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 30.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Investigación para la mejora competitiva del ciclo de perforación y voladura en minería y obras subterráneas, mediante la concepción de nuevas técnicas de ingeniería, explosivos, prototipos y herramientas avanzadas. (TUÑEL)

Tipo de contrato:Contrato (I+D)

Empresa/Administración financiadora:ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.

Entidades participantes:

Duración, desde: 28/07/2015 hasta: 31/12/2019

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MARTÍN, F

Número de investigadores participantes: 5

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 150.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Mecanismos Robóticos con Tecnologías SMA

Tipo de contrato:Contrato (Consultoría y Asesoría)

Empresa/Administración financiadora:ARQUIMEA MEDICAL S.L.U.

Entidades participantes:

---

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

Duración, desde: 20/12/2018 hasta: 19/12/2021  
Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Número de investigadores participantes: 4  
**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 69.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Nuevo precinto electrónico con supervisión remota vía satélite (proyecto eSEAL).

Tipo de contrato:Contrato (I+D)  
Empresa/Administración financiadora:ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.  
Entidades participantes:  
Duración, desde: 01/02/2010 hasta: 31/12/2011  
Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Número de investigadores participantes: 3  
**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 250.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Proyecto Músculos artificiales

Tipo de contrato:Contrato (I+D)  
Empresa/Administración financiadora:ARQUIMEA INGENIERIA, S.L.U.  
Entidades participantes:  
Duración, desde: 05/05/2016 hasta: 31/12/2017  
Investigador responsable: BLANCO, M. D.  
Número de investigadores participantes: 6  
**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 100.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto:Robots Autónomos y cooperantes (ROBAUCO)

Tipo de contrato:Contrato (I+D)  
Empresa/Administración financiadora:IK4 TEKNIKER, FUNDACION CARTIF  
Entidades participantes:  
Duración, desde: 01/01/2007 hasta: 31/12/2009  
Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Número de investigadores participantes: 3  
**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 71.919 euros**

---

Título del contrato/proyecto:SEDUCE: Sistemas para la Detección de Explosivos en Infraestructuras y Centros Públicos

Tipo de contrato:Contrato (I+D)  
Empresa/Administración financiadora:METRO DE MADRID, S.A.  
Entidades participantes:  
Duración, desde: 01/01/2008 hasta: 31/12/2011  
Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Número de investigadores participantes: 4  
**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 103.200 euros**

---

Título del contrato/proyecto:SEDUCE: Sistemas para la Detección de Explosivos en Infraestructuras y Centros Públicos  
"Teledetección de marcadores quimioluminiscentes"

Tipo de contrato:Contrato (I+D)  
Empresa/Administración financiadora:ARQUIMEA INGENIERIA, S.L.U.  
Entidades participantes:  
Duración, desde: 28/02/2008 hasta: 31/12/2012

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

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 4

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 749.999,99 euros**

---

Título del contrato/proyecto: SISTEMA DE EXOESQUELETO DESACOPADO PARA CARGA Y DESCARGA DE EQUIPAJE AEROPORTUARIO

Tipo de contrato: Contrato (I+D)

Empresa/Administración financiadora: GESNAER CONSULTING S.L.N.E.

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/10/2019 hasta: 31/12/2021

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; COPACI, DORIN SABIN

Número de investigadores participantes: 3

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 60.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto: SMAVida

Tipo de contrato: Contrato (I+D)

Empresa/Administración financiadora: ARQUIMEA INGENIERIA, S.L.U.

Entidades participantes:

Duración, desde: 01/09/2014 hasta: 31/08/2015

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 5

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 20.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto: SWARM: Sistema de control de tráfico aéreo de dispositivos no tripulados para aplicaciones seguras y de alta fiabilidad

Tipo de contrato: Contrato (I+D)

Empresa/Administración financiadora: ARQUIMEA AEROSPACE DEFENCE AND SECURITY, S.L.U.

Entidades participantes:

Duración, desde: 20/12/2021 hasta: 19/12/2022

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 4

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO: 50.000 euros**

---

Título del contrato/proyecto: Tecnologías para el combate integral contra incendios forestales y para la conservación de nuestros bosques - PROMETEO

Tipo de contrato: Contrato (I+D)

Empresa/Administración financiadora:

Entidades participantes:

Duración, desde: 14/10/2010 hasta: 29/01/2014

Investigador responsable: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Número de investigadores participantes: 3

**PRECIO TOTAL DEL PROYECTO:**

---

(estancias continuadas superiores a un mes)

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

---

Centro:			
Localidad:	País:	Fecha:	Duración (semanas):
Tema:			
Clave:			

---

Centro:			
Localidad:	País:	Fecha:	Duración (semanas):
Tema:			
Clave:			

---

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

## Contribuciones a Congresos

---

Autores: SERRANO DEL CERRO, DAVID; COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Desarrollo de un exoesqueleto de rehabilitación para miembro superior basado en SMA

Tipo de participación: PONENCIA

Congreso: JORNADAS NACIONALES DE ROBÓTICA

Publicación:

Lugar celebración: VALLADOLID ,VALLADOLID

Fecha: 14/06/2018 - 15/06/2018

---

Autores: BOADA, B. L.; BLANCO, M. D. ; CASTEJON, C. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: A Genetic Solution for the SLAM Problem

Tipo de participación: COMUNICACIÓN

Congreso: ICAR 2003.The 11th International Conference on Advanced Robotics

Publicación:

Lugar celebración: COIMBRA ,PORTUGAL

Fecha: 30/06/2003 - 03/07/2003

---

Autores: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; CARLA GONZALEZ UZCAIZTEGUI

Título: A memetic approach to the inverse kinematics problem

Tipo de participación: PONENCIA

Congreso: IEEE International Conf. on Mechatronics and Automation, ICMA, 2012

Publicación: Proceedings of the IEEE Conf. on Mechatronics and Automation, 180-185

Lugar celebración: CHINA

Fecha: 05/08/2012 - 08/08/2012

---

Autores: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; CASTEJON, C. ; BOADA, B. L.; BOADA, M. J. L.; BLANCO, M. D. ; M. L MUÑOZ

Título: A new architecture for mobile manipulator navigation

Tipo de participación: PONENCIA

Congreso: Workshop on mobile manipulators. IROS05

Publicación: Preprints del workshop,

Lugar celebración: Edmonton, Alberta ,CANADA

Fecha: 02/08/2005 - 06/08/2005

---

Autores: BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GONZALEZ UZCATEGUI, CARLA; MARTÍN, F

Título: Accelerated Localization in Noisy 3D Environments using Differential Evolution

Tipo de participación: CONFERENCIA

Congreso: The 2010 International Conference on Genetic and Evolutionary Methods

Publicación:

---

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

Lugar celebración: Las Vegas ,ESTADOS UNIDOS DE AMERICA Fecha: 04/06/2010

---

Autores: JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; COPACI, DORIN SABIN; SERRANO DEL CERRO, DAVID; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: Banco de pruebas para actuadores basados en aleaciones con memoria de forma

Tipo de participación: COMUNICACIÓN

Congreso: III Jornadas Nacionales de Robótica 2019

Publicación: JNR 2019. Jorandas Nacional de Robótica. Spanish National Robotics Conference. Libro de actas, 103-109

Lugar celebración: ALICANTE/ALACANT ,ALICANTE Fecha: 13/06/2019 - 14/06/2019

---

Autores: ISABEL ALGUACIL; E MONGE; COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D. ; M PÉREZ DE HEREDIA; SUSANA COLLADO-VAZQUEZ

Título: Diseño de un exoesqueleto por segmentos para evaluación y tratamiento del miembro superior

Tipo de participación: PÓSTER

Congreso: 54 Congreso de la Sociedad Española de Rehabilitación y Medicina Física (SERMEF 2016)

Publicación:

Lugar celebración: MALAGA ,MALAGA

Fecha: 11/05/2016 - 14/05/2016

---

Autores: COPACI, DORIN SABIN; SERRANO DEL CERRO, DAVID; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: EMG based control for elbow joint SMA exoskeleton

Tipo de participación: CONFERENCIA

Congreso: 2017 School and Symposium on Advanced Neurorehabilitation (SSNR2017)

Publicación: 1-2

Lugar celebración: BAIONA (CASCO URBANO) Fecha: 17/09/2017 - 22/09/2017  
,PONTEVEDRA

---

Autores: COPACI, DORIN SABIN; JANETH ILEANA ARIAS GUADALUPE; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: Evaluación y desempeño de los sensores Myo Armband y MindRove

Tipo de participación: PONENCIA

Congreso: XLIII Jornadas de Automática 2022

Publicación: XLIII Jornadas de Automática: libro de actas, 58-65 UNIVERSIDAD DE LA RIOJA

Lugar celebración: LOGROÑO ,LA RIOJA

Fecha: 07/09/2022 - 09/09/2022

---

Autores: COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D. ; IAGO LOPEZ GUERRA; SUSANA COLLADO-VAZQUEZ; MARTA PÉREZ DE HEREDIA

Título: Exoesqueleto actuado por SMA para movilización de la muñeca

Tipo de participación: PONENCIA

---

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

Congreso: XXXVII Jornadas de Automática 2016

Publicación: Actas de las XXXVII Jornadas de Automática, 283-289

Lugar celebración: MADRID ,MADRID

Fecha: 07/09/2016 - 09/09/2016

---

Autores: GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; MARTÍN, F

Título: Exploratory Navigation based on Voronoi Transform and Fast Marching

Tipo de participación: PONENCIA

Congreso: 2007 IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing (WISP'2007)

Publicación: Proceedings of the 2007 IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing,

Lugar celebración: ALCALA DE HENARES ,MADRID

Fecha: 03/10/2007 - 05/10/2007

---

Autores: GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; MARTÍN, F

Título: FM2: a real-time Fast Marching sensor based Path Planner

Tipo de participación: PONENCIA

Congreso: 2007 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics

Publicación: Proceedings of the Congress,

Lugar celebración: Zurich ,SUIZA

Fecha: 09/2007 - 09/2007

---

Autores: COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO, ANTONIO; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Herramienta de simulación para el desarrollo de exoesqueletos basada en MATLAB-SIMULINK

Tipo de participación: COMUNICACIÓN

Congreso: XXXV Jornadas de Automática

Publicación: Actas de las XXXV Jornadas de Automática, 3-5 de septiembre de 2014, Valencia, 702-706COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA, CEA-IFAC

Lugar celebración: VALENCIA ,VALENCIA

Fecha: 03/09/2014 - 05/09/2014

---

Autores: VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; FLORES CABALLERO, ANTONIO; COPACI, DORIN SABIN; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: High--Displacement Fast--Cooling Flexible Shape Memory Alloy Actuator: Application to an Anthropomorphic Robotic Hand

Tipo de participación: COMUNICACIÓN

Congreso: 14th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots (Humanoids)

Publicación: 2014 14th IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robots (Humanoids) November 18-20, 2014. Madrid, Spain, 27-32IEEE - THE INSTITUTE OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERS, INC

Lugar celebración: MADRID ,MADRID

Fecha: 18/11/2014 - 20/11/2014

---

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

Autores: BLANCO, M. D. ; GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MARTÍN, F  
Título: Improving RRT motion trajectories using VFM  
Tipo de participación: CONFERENCIA  
Congreso: 5th IEEE International Conference on Mechatronics (ICM 2009)

Publicación:

Lugar celebración: MALAGA ,MALAGA

Fecha: 02/04/2009

---

Autores: ARISMENDI, C; MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Título: Learning Evolutionary Strategy for a Mobile Manipulator in Imitation Learned Tasks  
Tipo de participación: CONFERENCIA  
Congreso: The 2010 Conference on Technologies and Applications of Artificial Intelligence TAAI 2010

Publicación:

Lugar celebración: Hsinchu- Taiwan ,CHINA

Fecha: 15/11/2010

---

Autores: MARTIN CLEMENTE, ALEJANDRO IVAN; FLORES CABALLERO, ANTONIO; BLANCO, M. D. ; COPACI, DORIN SABIN; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Título: Lightweight Magnetorheological Based Clutch Actuator for Quick Response Times  
Tipo de participación: PONENCIA  
Congreso: ACTUATOR 2012 13th International Conference on New Actuators & 7th Exhibitions on Smart Actuators and Drive Systems

Publicación: ACTUATOR 2012 Conference Proceedings,

Lugar celebración: Bremen ,ALEMANIA

Fecha: 18/06/2012 - 20/06/2012

---

Autores: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; S.H.K. AL ANSARI  
Título: Lightweight robot design for mobile manipulators  
Tipo de participación: PONENCIA  
Congreso: International Conference on Mechatronics, ICOM 2003 .

Publicación: Proceedings of the International Conference on Mechatronics, ICOM 2003 ,

Lugar celebración: Loughborough ,REINO UNIDO

Fecha: 19/06/2003 - 20/06/2003

---

Autores: BLANCO, M. D. ; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MIGUEL SALICHS SANCHEZ-CABALLERO  
Título: Local Mapping from On-Line Laser Voronoi Extraction  
Tipo de participación: COMUNICACIÓN  
Congreso: 2000International Conference on Intelligent Robot and Systems, IROS 2000

Publicación: IEEE Catalog Number: 00CH37113C, IEEE - THE INSTITUTE OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERS, INC

---

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

Lugar celebración: TAKAMASU ,JAPON

Fecha: 31/10/2000 - 05/11/2000

---

Autores: BOADA, B. L.; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Localization and Modelling Approach Using Topogeometric Maps

Tipo de participación: COMUNICACIÓN

Congreso: IEEE/RSJ Intl. Conference on Intwelligent Robots ans Systems, IROS' 02

Publicación: IEEE - THE INSTITUTE OF ELECTRICAL AND ELECTRONICS ENGINEERS, INC

Lugar celebración: LAUSSANE ,SUIZA

Fecha: 30/09/2002 - 04/10/2002

---

Autores: BLANCO, M. D. ; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Localization by Voronoi Diagrams Correlation

Tipo de participación: COMUNICACIÓN

Congreso: IEEE International Conference on Robotics and Automation

Publicación:

Lugar celebración: SEOUL ,REPUBLICA DE COREA

Fecha: 21/05/2001 - 26/05/2001

---

Autores: BLANCO, M. D. ; MARTÍN, F ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GARRIDO, L. S.

Título: Localization in 3D Environments Using Differential Evolution

Tipo de participación: COMUNICACIÓN

Congreso: 2009 IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing (WISP'2009)

Publicación:

Lugar celebración: Budapest ,HUNGRÍA

Fecha: 14/08/2009

---

Autores: GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; MARTÍN, F

Título: Log of the inverse of the Distance Transform and Fast Marching applied to Path Planning

Tipo de participación: PONENCIA

Congreso: IROS 2006

Publicación:

Lugar celebración: Beijing ,CHINA

Fecha: 10/2006

---

Autores: BLANCO, M. D. ; MARTÍN, F ; GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MUÑOZ MARIN, MARIA LUISA

Título: L1-norm global localization based on a Differential Evolution Filter

Tipo de participación: COMUNICACIÓN

Congreso: 2009 IEEE International Symposium on Intelligent Signal Processing (WISP'2009)

Publicación:

Lugar celebración: Budapest ,HUNGRÍA

Fecha: 15/08/2009

---

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

---

Autores: COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO, ANTONIO; MARTÍN, F ; BLANCO, M. D.  
Título: Modelado de motores USM para robótica de rehabilitación  
Tipo de participación: COMUNICACIÓN  
Congreso: XXXV Jornadas de Automática

Publicación: Actas de las XXXV Jornadas de Automática, 3-5 de septiembre de 2014, Valencia, 575-580COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA, CEA-IFAC

Lugar celebración: VALENCIA ,VALENCIA

Fecha: 03/09/2014 - 05/09/2014

---

Autores: CASTEJON, C. ; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Título: Modelado de zonas cruzables para la navegación segura de robots en entornos exteriores  
Tipo de participación: PONENCIA  
Congreso: 2º Workshop de RoboCity 2030, Robot de exteriores

Publicación: Proceedings del workshop,

Lugar celebración: AVILA ,AVILA

Fecha: 04/07/2007

---

Autores: COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO, ANTONIO; VILLOSLADA PECIÑA, ÁLVARO; BLANCO, M. D.  
Título: Modelado y Simulación de Actuadores SMA con carga variable  
Tipo de participación: PONENCIA  
Congreso: XXXVI Jornadas de Automática

Publicación: Actas de las XXXVI Jornadas de Automática, 2-4 de septiembre de 2015. Bilbao, 481-486COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA, CEA-IFAC

Lugar celebración: BILBAO ,BIZKAIA

Fecha: 02/09/2015 - 04/09/2015

---

Autores: BLANCO, M. D. ; GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Título: Optimal Control using the Fast Marching Method  
Tipo de participación: CONFERENCIA  
Congreso: IEEE IECON 2009 the 35th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society

Publicación:

Lugar celebración: Porto ,PORTUGAL

Fecha: 22/11/2009

---

Autores: BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; GONZALEZ UZCATEGUI, CARLA  
Título: Optimum Robot Manipulator Path Generation using Differential Evolution  
Tipo de participación: CONFERENCIA  
Congreso: IEEE Congress on Evolutionary Computation, CEC'09

Publicación:

Lugar celebración: Trondheim ,NORUEGA

Fecha: 02/05/2009

---

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

---

Autores: BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; SANCTIS GIL, LUKAS DE; ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED  
Título: Outdoor Motion Planning Using Fast Marching  
Tipo de participación: COMUNICACIÓN  
Congreso: CLAWAR 2009

Publicación:

Lugar celebración: Istambul ,TURQUIA

Fecha: 12/09/2009

---

Autores: GARRIDO, L. S. ; MALFAZ, MARIA; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Título: Outdoor Motion Robots Planning using the Fast Marching Method  
Tipo de participación: PONENCIA  
Congreso: 3er Workshop ROBOT 2011: robótica experimental

Publicación:

Lugar celebración: SEVILLA ,SEVILLA

Fecha: 08/11/2011 - 29/11/2011

---

Autores: GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; L.E. MORENO; MARTÍN, F  
Título: Path Planning for Mobile Robot Navigation using Voronoi Diagram and Fast Marching  
Tipo de participación: PONENCIA  
Congreso: IROS'06

Publicación: Proceedings,

Lugar celebración: Pekín ,CHINA

Fecha: 10/09/2006

---

Autores: CASTEJON, C. ; BLANCO, M. D. ; KADHIM AL ANSARI, SALAH HASSAN; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Título: Predesign of an Anthropomorphic Lightweight Manipulator  
Tipo de participación: PONENCIA  
Congreso: 8TH INT. Conference on Climbing and Walking Robots and the Support Technologies for Mobile Machines, CLAWAR2005

Publicación:

Lugar celebración: Londres ,REINO UNIDO

Fecha: 12/09/2005

---

Autores: BLANCO, M. D. ; GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; ABDERRAHIM FICHOUCHE, MOHAMED  
Título: Robot Navigation using Tube Skeletons and Fast Marching  
Tipo de participación: COMUNICACIÓN  
Congreso: ICAR 2009

Publicación:

Lugar celebración: Munich ,ALEMANIA

Fecha: 01/09/2009

---

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

---

Autores: LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D. ; CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIROS  
Título: Safe Local Path Planning for Human-Mobile Manipulator Cooperation  
Tipo de participación: PONENCIA  
Congreso: 2nd IARP/IEEE-RAS Joint Workshop on Technical Challenge for Dependable Robots in Human Environments

Publicación: Proceedings of 2nd IARP/IEEE-RAS Joint Workshop on Technical Challenge for Dependable Robots in Human Environments,

Lugar celebración: TOULOUSE ,FRANCIA

Fecha: 01/10/2002 - 03/10/2002

---

Autores: BLANCO, M. D. ; BOADA, B. L.; CASTEJON, C. ; CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIROS; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Título: Sensor-based path planning for a mobile manipulator guided by the humans.  
Tipo de participación: COMUNICACIÓN  
Congreso: ICAR2003. The 11th International Conference on Advanced Robotics.

Publicación: Proceedings,

Lugar celebración: COIMBRA ,PORTUGAL

Fecha: 30/06/2003 - 03/07/2003

---

Autores: COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO ANTONIO; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Título: Shoulder exoskeleton for rehabilitation actuated with shape memory alloy  
Tipo de participación: PONENCIA  
Congreso: RoboCity16: Open Conference on Future Trends in Robotics

Publicación: RoboCity16, Robots for Citizens: Open Conference on Future Trends in Robotics (proceedings), 37-44 Consejo Superior de Investigaciones Científicas (CSIC)

Lugar celebración: MADRID ,MADRID

Fecha: 26/05/2016 - 27/05/2016

---

Autores: COPACI, DORIN SABIN; JUAN CARLOS GARCIA POZO; FLORES CABALLERO, ANTONIO; BLANCO, M. D.  
Título: Simulación de la mano humana mediante MATLAB/SIMMECHANICS  
Tipo de participación: COMUNICACIÓN  
Congreso: XXXV Jornadas de Automática

Publicación: Actas de las XXXV Jornadas de Automática, 3-5 de septiembre de 2014, Valencia, 596-601 COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA, CEA-IFAC

Lugar celebración: VALENCIA ,VALENCIA

Fecha: 03/09/2014 - 05/09/2014

---

Autores: SILVIA GONZÁLEZ; BLANCO, M. D. ; GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE  
Título: Simulation Platform for Anti-Swinging Control of Automatic Overhead Cranes  
Tipo de participación: PONENCIA  
Congreso: First Workshop on Fusion Technologies and the contribution of Technofusion

---

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

Publicación: First Workshop on Fusion Technologies and the contribution of Technofusion, UNIVERSIDAD POLITECNICA DE MADRID

Lugar celebración: MADRID ,MADRID

Fecha: 06/2011 - 06/2011

---

Autores: FLORES CABALLERO, ANTONIO; COPACI, DORIN SABIN; MARTIN CLEMENTE, ALEJANDRO IVAN; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Smooth and Accurate control of multiple Shape Memory Alloys based actuators via low cost embedded hardware

Tipo de participación: COMUNICACIÓN

Congreso: IROS 2012 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems: ATBio: Workshop pm smart materials and alternative technologies for bio-inspired robots and systems

Publicación:

Lugar celebración: Vilamoura, Algarve ,PORTUGAL

Fecha: 07/10/2012 - 12/10/2012

---

Autores: BLANCO, M. D. ; GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; MARTÍN, F

Título: Smooth Path Planning for non-holonomic robots using VFM

Tipo de participación: CONFERENCIA

Congreso: 5th IEEE International Conference on Mechatronics (ICM 2009)

Publicación:

Lugar celebración:

Fecha: 01/04/2009

---

Autores: ANGEL IBARRA; MANUEL PERLADO; RAFAEL ARACIL SANTONJA; BLANCO, M. D. ; MANUEL FERRE; GARCIA CORTES, MARIA ISABEL; P. GARCIA-ROBLEDO; MARÍA GONZÁLEZ VIADA; PABLO GONZALEZ DE SANTOS; DAVID JIMENEZ REY; J. L. MARTINEZ-ALBERTOS; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; JOSE DE NO SANCHEZ; VICENTE MANUEL QUERAL MAS; LUIS RIOS; RAQUEL ROMAN

Título: TechnoFusion, a relevant facility for fusion technologies: The remote handling area

Tipo de participación: PÓSTER

Congreso: 9th International Symposium on Fusion Nuclear Technology (ISFNT-9)

Publicación:

Lugar celebración: Dalian ,CHINA

Fecha: 11/10/2009 - 16/10/2009

---

Autores: CASTEJON, C. ; BLANCO, M. D. ; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Traversability analysis technics in outdoor environments: a comparative study.

Tipo de participación: COMUNICACIÓN

Congreso: The11th International Conference on Advanced Robotics(ICAR'03)

Publicación:

Lugar celebración: COIMBRA ,PORTUGAL

Fecha: 30/06/2003 - 03/07/2003

---

Autores: CASTEJON, C. ; BOADA, B. L.; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Traversable regions model for outdoor robots.

Tipo de participación: COMUNICACIÓN

Congreso: 11th International Conference on Advanced Robotics (ICAR'03)

---

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

Publicación:

Lugar celebración: COIMBRA ,PORTUGAL

Fecha: 30/06/2003 - 03/07/2003

---

Autores: Erika Bengtsdotter; COPACI, DORIN SABIN; SERRANO DEL CERRO, DAVID; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Twisted coiled nylon-based actuators for robotic applications

Tipo de participación: COMUNICACIÓN

Congreso: Jornadas Nacionales de Robótica 2019

Publicación: 163-168

Lugar celebración: ALICANTE/ALACANT ,ALICANTE

Fecha: 13/06/2019 - 14/06/2019

---

Autores: COPACI, DORIN SABIN; FLORES CABALLERO, ANTONIO; MARTIN CLEMENTE, ALEJANDRO IVAN; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Ultrasonic motor based actuator for elbow joint functional compensation

Tipo de participación: PONENCIA

Congreso: ROBOT2013: First Iberian Robotics Conference

Publicación: ROBOT2013: First Iberian Robotics Conference: Advances in Robotics, 1(252) , 181-194SPRINGER

Lugar celebración: MADRID ,MADRID

Fecha: 28/11/2013 - 29/11/2013

---

Autores: BOADA, B. L.; D. PALAZÓN; BLANCO, M. D. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Voronoi Based Place Recognition Using Hidden Markov Models

Tipo de participación: COMUNICACIÓN

Congreso: International Federation of Automatic Control 15th IFAC World Congress

Publicación:

Lugar celebración: BARCELONA ,BARCELONA

Fecha: 21/07/2002 - 26/07/2002

---

Autores: GARRIDO, L. S. ; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE; BLANCO, M. D.

Título: Voronoi Diagram and Fast Marching applied to Path Planning ISBN: 0-7803-9506-9. pp- 3049-3054

Tipo de participación: PONENCIA

Congreso: ICRA 2006

Publicación: Proceedings,

Lugar celebración: Orlando (Florida) ,ESTADOS UNIDOS DE AMERICA Fecha: 10/05/2006

---

Autores: CASTEJON, C. ; BLANCO, M. D. ; BOADA, B. L.; LUIS ENRIQUE MORENO LORENTE

Título: Voronoi Extraction of Free-Way Areas in Cluttered Environments

Tipo de participación: PONENCIA

Congreso: 2005 IEEE/RSJ Int. Conference on Intelligent Robots and Systems, IROS2005

Publicación:

Lugar celebración: Edmonton ,CANADA

Fecha: 02/08/2005

---

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

## Tesis Doctorales dirigidas

---

Título: Metodología para el desarrollo de un manipulador móvil autónomo con características antropométricas

Doctorando: KADHIM AL ANSARI, SALAH HASSAN  
Universidad: UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID  
Facultad / Escuela: CAMPUS DE LEGANES  
Fecha: 12/07/2011

---

Título: Modelado y Control de Sistemas no Lineales de tipo SMA

Doctorando: MARTIN CLEMENTE, ALEJANDRO IVAN  
Universidad: UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID  
Facultad / Escuela:  
Fecha: 31/01/2014

---

Título: A Memetic Approach to the Inverse Kinematics Problem for Robotic Applications

Doctorando: GONZALEZ UZCATEGUI, CARLA  
Universidad: UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID  
Facultad / Escuela:  
Fecha: 26/06/2014

---

Título: Sistema avanzado de prototipado rápido para control en exoesqueletos y dispositivos mecatrónicos

Doctorando: FLORES CABALLERO, ANTONIO  
Universidad: UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID  
Facultad / Escuela:  
Fecha: 15/12/2014

---

Título: Actuadores no lineales y entornos de simulación para dispositivos de rehabilitación

Doctorando: COPACI, DORIN SABIN  
Universidad: UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID  
Facultad / Escuela:  
Fecha: 02/11/2017

---

Título: Development of a hybrid robotic system based on an adaptive and associative assistance for rehabilitation of reaching movement after stroke

Doctorando: FRANCISCO JAVIER RESQUIN ACOSTA  
Universidad: UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID  
Facultad / Escuela:  
Fecha: 29/11/2017

---

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

---

Título: Bioinspired robotic rehabilitation tool for lower limb motor learning after stroke

Doctorando: Guillermo Asin Prieto

Universidad: UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID

Facultad / Escuela:

Fecha: 11/12/2019

---

Título: doctoral: Desarrollo de exo-guante para terapias de rehabilitación.

Doctorando: David Serrano del Cerro

Universidad: UNIVERSIDAD CARLOS III DE MADRID

Facultad / Escuela:

Fecha: 20/07/2022

---