CURRÍCULUM VÍTAE NORMALIZADO

Fernando José Castillo García

Generado desde: Editor CVN de FECYT

Fecha del documento: 03/03/2026

v 1.4.3

cbd5507971d92825795a6fcff0200952

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/

GOBIERNO DE ESPAÑA
MINISTERIO DE CIENCIA, INNOVACIÓN Y UNIVERSIDADES

FECYT INNOVACIÓN

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.

Fernando Castillo es un académico e investigador con formación en Ingeniería Industrial. Aquí se incluyen algunos puntos clave que resumen su perfil profesional:

Educación:
Ingeniería Industrial (2000) de la Universidad de Castilla-La Mancha, UCLM (España).
Doctorado (2010) de la Universidad de Castilla-La Mancha, UCLM (España).

Posiciones Profesionales:
Profesor Asociado en la Escuela de Ingeniería Industrial y Aeroespacial, UCLM (España).
Director del Instituto para el Desarrollo Industrial en el Parque Científico y Tecnológico de Albacete (2008-2012).
Socio fundador de la empresa tecnológica Ayssel Mecatrónica (2011-2015).
Director de la Escuela de Ingeniería Industrial y Aeroespacial (2019-2021).

Enfoque Docente: Afiliado al Departamento de Electricidad, Electrónica, Automatización y Comunicación.
Docente en asignaturas del Área de Ingeniería de Sistemas y Automática.
Imparte cursos sobre Visión por Computadora, Robótica, Control y Automatización.

Grupo de Investigación:
Pertenece al Grupo de Investigación MANTIS (https://uclm-mantis.github.io/).
Las principales líneas de investigación incluyen el control de procesos, control de robots, robots con cables y robots con patas.

Experiencia Internacional:
Profesor visitante en la Università degli studi di Cassino e del Lazio Meridionale (Italia), Universidad de Ibagué (Colombia) y Universidad EAN (Colombia).

Indicadores de Investigación:
40 artículos en revistas indexadas en JCR.

37 contribuciones a congresos internacionales.
4 capítulos de libros.
5 tesis doctorales supervisadas.
1 libro publicado.
10 patentes.
Investigador Principal de 3 Proyectos Internacionales (2 de ellos como coordinador)
Investigador Principal de 2 Proyectos Nacionales.
Investigador Principal de 20 Contratos Privados para proyectos de I+D.

Esta lista muestra las contribuciones de Fernando Castillo a la academia, la investigación y la industria. Su trabajo abarca diversas áreas dentro de la Ingeniería Industrial, con un enfoque en temas de vanguardia como la robótica, la automatización y los sistemas de control.

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.

Scopus: 64 documents; 662 citations; h-index: 16
Wos: 56 documents; 450 citations: h-index: 14
Scholar: 97 documents; 1371 citations; h-index: 23

Fernando José Castillo García

Apellidos:	**Castillo García**
Nombre:	**Fernando José**
DNI:	
ORCID:	**0000-0001-5389-425**
ScopusID:	**3 24436249100**
ResearcherID:	**AAC-8747-2019**
Fecha de nacimiento:	
Sexo:	
Nacionalidad:	
País de nacimiento:	
C. Autón./Reg. de nacimiento:	
Provincia de contacto:	
Ciudad de nacimiento:	
Dirección de contacto:	
Código postal:	
País de contacto:	
C. Autón./Reg. de contacto:	
Ciudad de contacto:	
Teléfono fijo:	
Correo electrónico:	
Teléfono móvil:	
Página web personal:	

Situación profesional actual

Entidad empleadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Departamento: Escuela de Ingeniería Industrial y Aeroespacial
Categoría profesional: Catedrático de Universidad
Fecha de inicio: 15/03/2024
Modalidad de contrato: Funcionario/a **Régimen de dedicación:** Tiempo completo
Primaria (Cód. Unesco): 331102 - Ingeniería de control
Secundaria (Cód. Unesco): 331101 - Tecnología de la automatización
Identificar palabras clave: Control robusto

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1	Universidad de Castilla-La Mancha	Profesor Contratado Doctor Temporal	21/01/2016
2	Universidad de Castilla-La Mancha	Profesor Ayudante Doctor	12/09/2014
3	Universidad de Castilla-La Mancha	Personal I+D (Segunda-O)	10/03/2014
4	Universidad de Castilla-La Mancha	Personal I+D (Segunda-O)	01/07/2013
5	Universidad de Castilla-La Mancha	Personal I+D (Primera-O)	25/03/2013

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
6	Universidad de Castilla-La Mancha	Profesor Asociado (P06)	13/10/2008
7	FUNDACION PARQUE CIENTIFICO Y TECNOLOGICO DE ALBACETE	Director de Centro	16/02/2009
8	Universidad de Castilla-La Mancha	Personal I+D (Segunda O-III)	16/06/2008
9	Universidad de Castilla-La Mancha	Profesor Asociado (P03)	01/12/2006
10	Universidad de Castilla-La Mancha	Personal I+D (Segunda O-III)	01/11/2006
11	Universidad de Castilla-La Mancha	Profesor Ayudante	29/11/2002
12	Universidad de Castilla-La Mancha	Personal I+D (Segunda O-III)	09/03/2001
13	Universidad de Castilla-La Mancha	Personal I+D (Cuarta O)	02/08/1999
14	Banco de España	Auxiliar	01/07/1998
15	Banco de España	Auxiliar	01/07/1997

1 **Entidad empleadora:** Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor Contratado Doctor Temporal
Fecha de inicio-fin: 21/01/2016 - 20/06/2016 **Duración:** 6 meses

2 **Entidad empleadora:** Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor Ayudante Doctor
Fecha de inicio-fin: 12/09/2014 - 20/01/2016 **Duración:** 1 año - 4 meses

3 **Entidad empleadora:** Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Personal I+D (Segunda-O)
Fecha de inicio-fin: 10/03/2014 - 31/08/2014 **Duración:** 4 meses - 21 días

4 **Entidad empleadora:** Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Personal I+D (Segunda-O)
Fecha de inicio-fin: 01/07/2013 - 28/02/2014 **Duración:** 8 meses

5 **Entidad empleadora:** Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Personal I+D (Primera-O)
Fecha de inicio-fin: 25/03/2013 - 30/06/2013 **Duración:** 3 meses - 6 días

6 **Entidad empleadora:** Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor Asociado (P06)
Fecha de inicio-fin: 13/10/2008 - 12/02/2013 **Duración:** 4 años - 3 meses - 29 días

7 **Entidad empleadora:** FUNDACION PARQUE CIENTIFICO Y TECNOLOGICO DE ALBACETE
Categoría profesional: Director de Centro
Fecha de inicio-fin: 16/02/2009 - 31/12/2012 **Duración:** 3 años - 10 meses - 15 días

8 **Entidad empleadora:** Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Personal I+D (Segunda O-III)
Fecha de inicio-fin: 16/06/2008 - 31/12/2008 **Duración:** 5 meses - 15 días

9 **Entidad empleadora:** Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor Asociado (P03)
Fecha de inicio-fin: 01/12/2006 - 12/10/2008 **Duración:** 1 año - 10 meses - 11 días

10 **Entidad empleadora:** Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Personal I+D (Segunda O-III)
Fecha de inicio-fin: 01/11/2006 - 30/04/2008 **Duración:** 1 año - 5 meses - 29 días

11 **Entidad empleadora:** Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Profesor Ayudante
Fecha de inicio-fin: 29/11/2002 - 31/10/2006 **Duración:** 4 años

12 **Entidad empleadora:** Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Personal I+D (Segunda O-III)
Fecha de inicio-fin: 09/03/2001 - 31/10/2001 **Duración:** 7 meses - 22 días

13 **Entidad empleadora:** Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Categoría profesional: Personal I+D (Cuarta O)
Fecha de inicio-fin: 02/08/1999 - 08/03/2001 **Duración:** 1 año - 7 meses - 6 días

14 **Entidad empleadora:** Banco de España **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Categoría profesional: Auxiliar
Fecha de inicio-fin: 01/07/1998 - 31/07/1998 **Duración:** 1 mes

15 **Entidad empleadora:** Banco de España **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Categoría profesional: Auxiliar
Fecha de inicio-fin: 01/07/1997 - 31/07/1997 **Duración:** 1 mes

Formación académica recibida

Titulación universitaria

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

Titulación universitaria: Titulado Superior
Nombre del título: Ingeniero Industrial
Entidad de titulación: Universidad de Castilla-La Mancha
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de titulación: 29/02/2000

Doctorados

Programa de doctorado: Mecatronica
Entidad de titulación: Universidad de Castilla-La Mancha
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de titulación: 10/09/2010

Formación especializada, continuada, técnica, profesionalizada, de reciclaje y actualización (distinta a la formación académica reglada y a la sanitaria)

1 **Título de la formación:** Técnicas Basadas en Pasividad para Control de Sistemas No Lineales
Entidad de titulación: Universidad de Castilla-La Mancha
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de finalización: 15/03/2006
Duración en horas: 20 horas

2 **Título de la formación:** Curso LSF Administración
Entidad de titulación: ANALISIS Y SIMULACION SL
Fecha de finalización: 15/07/2001
Duración en horas: 24 horas

3 **Título de la formación:** Introducción a la Programación sobre Origin 2000
Entidad de titulación: SILICON GRAPHICS, S.A.
Fecha de finalización: 15/05/2000
Duración en horas: 22 horas

4 **Título de la formación:** Sistemas Expertos
Entidad de titulación: Universidad de Castilla-La Mancha
Tipo de entidad: Universidad
Fecha de finalización: 15/04/2000
Duración en horas: 32 horas

Conocimiento de idiomas

Idioma	Comprensión auditiva	Comprensión de lectura	Interacción oral	Expresión oral	Expresión escrita
Inglés	C1	C1	C1	C1	C1

Actividad docente

Formación académica impartida

1 **Nombre de la asignatura/curso:** Regulación Automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/09/2021 **Fecha de finalización:** 01/02/2022
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

2 **Nombre de la asignatura/curso:** Regulación Automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Eléctrica
Fecha de inicio: 01/09/2021 **Fecha de finalización:** 01/02/2022
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

3 **Nombre de la asignatura/curso:** Visión Artificial
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/09/2021 **Fecha de finalización:** 01/02/2022
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

4 **Nombre de la asignatura/curso:** Automatización Industrial
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/02/2021 **Fecha de finalización:** 01/07/2021
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

5 **Nombre de la asignatura/curso:** Control Discreto
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/02/2021 **Fecha de finalización:** 01/07/2021
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

6 **Nombre de la asignatura/curso:** Control Discreto
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Eléctrica
Fecha de inicio: 01/02/2021 **Fecha de finalización:** 01/07/2021
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

7 **Nombre de la asignatura/curso:** Control Discreto
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/02/2020 **Fecha de finalización:** 01/07/2020
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

8 **Nombre de la asignatura/curso:** Control Discreto
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/02/2020 **Fecha de finalización:** 01/07/2020
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

9 **Nombre de la asignatura/curso:** Control Discreto
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Eléctrica
Fecha de inicio: 01/02/2020 **Fecha de finalización:** 01/07/2020
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

10 **Nombre de la asignatura/curso:** Fundamentos de Telecomunicaciones
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/09/2019 **Fecha de finalización:** 01/02/2020
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

11 **Nombre de la asignatura/curso:** Automatización Industrial
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/02/2019 **Fecha de finalización:** 01/07/2019
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

12 **Nombre de la asignatura/curso:** Regulación Automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/09/2018 **Fecha de finalización:** 01/02/2019
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

13 **Nombre de la asignatura/curso:** Regulación Automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Eléctrica
Fecha de inicio: 01/09/2018 **Fecha de finalización:** 01/02/2019
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

14 **Nombre de la asignatura/curso:** Automatización Industrial
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/02/2018 **Fecha de finalización:** 15/05/2018
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

15 **Nombre de la asignatura/curso:** Control Discreto
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/02/2018 **Fecha de finalización:** 15/05/2018
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

16 **Nombre de la asignatura/curso:** Automatización Industrial
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/02/2017 **Fecha de finalización:** 15/05/2017
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

17 **Nombre de la asignatura/curso:** Control Discreto
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/02/2017 **Fecha de finalización:** 15/05/2017
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

18 **Nombre de la asignatura/curso:** Robótica Industrial
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/09/2016 **Fecha de finalización:** 15/02/2017
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

19 **Nombre de la asignatura/curso:** Automatización Industrial
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/02/2016 **Fecha de finalización:** 15/05/2016
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

20 **Nombre de la asignatura/curso:** Regulación Automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/09/2015 **Fecha de finalización:** 01/01/2016
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

21 **Nombre de la asignatura/curso:** Regulación Automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Eléctrica
Fecha de inicio: 01/09/2015 **Fecha de finalización:** 01/01/2016
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

22 **Nombre de la asignatura/curso:** Automatización Industrial
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 15/02/2014 **Fecha de finalización:** 15/05/2014
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

23 **Nombre de la asignatura/curso:** Control Discreto
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 15/02/2014 **Fecha de finalización:** 15/05/2014
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

24 **Nombre de la asignatura/curso:** Control Discreto
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Eléctrica
Fecha de inicio: 15/02/2014 **Fecha de finalización:** 15/05/2014
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

25 **Nombre de la asignatura/curso:** Regulación Automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/09/2014 **Fecha de finalización:** 15/02/2014
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

26 **Nombre de la asignatura/curso:** Regulación Automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Eléctrica
Fecha de inicio: 01/09/2013 **Fecha de finalización:** 15/02/2014
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo

27 **Nombre de la asignatura/curso:** Regulación Automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 30/09/2012 **Fecha de finalización:** 15/02/2013
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial CEI

28 **Nombre de la asignatura/curso:** Regulación Automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Eléctrica
Fecha de inicio: 30/09/2012 **Fecha de finalización:** 15/02/2013
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial CEI

29 **Nombre de la asignatura/curso:** Robótica Industrial
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 30/09/2012 **Fecha de finalización:** 15/02/2013
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial CEI

30 **Nombre de la asignatura/curso:** Ingeniería de Control
Titulación universitaria: Ingeniero Industrial
Fecha de inicio: 15/01/2013 **Fecha de finalización:** 30/01/2013
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales

31 **Nombre de la asignatura/curso:** Introducción a la Programación en Matlab
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Eléctrica
Fecha de inicio: 15/10/2012 **Fecha de finalización:** 19/10/2012
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial CEI

32 **Nombre de la asignatura/curso:** Control de Procesos y Automatización de la Producción
Titulación universitaria: Máster Universitario en Ingeniería Industrial
Fecha de inicio: 01/10/2011 **Fecha de finalización:** 30/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales

33 **Nombre de la asignatura/curso:** Electrónica y Automática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Mecánica
Fecha de inicio: 01/10/2011 **Fecha de finalización:** 30/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales

34 **Nombre de la asignatura/curso:** Informática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática
Fecha de inicio: 01/10/2010 **Fecha de finalización:** 30/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales

35 **Nombre de la asignatura/curso:** Informática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Eléctrica
Fecha de inicio: 01/10/2010 **Fecha de finalización:** 30/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales

36 **Nombre de la asignatura/curso:** Informática
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Mecánica
Fecha de inicio: 01/10/2010 **Fecha de finalización:** 30/09/2012
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales

37 **Nombre de la asignatura/curso:** Procesado de la Señal
Titulación universitaria: Ingeniero Industrial
Fecha de inicio: 01/10/2010 **Fecha de finalización:** 30/09/2011
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales

38 **Nombre de la asignatura/curso:** Fundamentos de Informática
Titulación universitaria: Ingeniero Industrial
Fecha de inicio: 01/10/2004 **Fecha de finalización:** 30/09/2009
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales

39 **Nombre de la asignatura/curso:** Sistemas de Producción Integrados por Computador
Titulación universitaria: Ingeniero Industrial
Fecha de inicio: 01/10/2002 **Fecha de finalización:** 30/09/2003
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales

Dirección de tesis doctorales y/o trabajos fin de estudios

1 **Título del trabajo:** Proposals for improving the wrench feasible workspace of planar cable-driven parallel robots
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Andrea Martín Parra
Fecha de defensa: 24/10/2023

2 **Título del trabajo:** Ajuste de la lógica de control de transferencia automática mediante grupo electrógeno en condiciones de blackout
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Raúl Serrano Pinós
Fecha de defensa: 05/09/2022

3 **Título del trabajo:** Análisis cinemático de robots paralelos comandados mediante cables
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: José García Delgado
Fecha de defensa: 05/09/2022

4 **Título del trabajo:** Avances para el desarrollo de un nuevo ratón de mirada
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Luis Javier Bravo Pleite
Fecha de defensa: 05/09/2022

5 **Título del trabajo:** Diseño y construcción de una plataforma para el control de dos servomotores síncronos brushless
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Sergio Sánchez Hormigos
Fecha de defensa: 05/09/2022

6 **Título del trabajo:** Diseño, fabricación y puesta en marcha de una plataforma para el control de motores dc mediante reguladores lineales y lógica difusa
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Julia Martín Nevado
Fecha de defensa: 05/09/2022

7 **Título del trabajo:** Implementación de un sistema integral de etiquetado automático de paquetes
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Elena Carpintero Aguado
Fecha de defensa: 26/07/2022

8 **Título del trabajo:** Diseño, prototipado y control de una plataforma didáctica para ingeniería de control
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto del Cerro Sánchez
Fecha de defensa: 20/07/2022

9 **Título del trabajo:** Experimental de la Eficiencia Energética del Robot Cuadrúpedo Dogo II
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Francisco Javier López Lombraña
Fecha de defensa: 01/07/2022

10 **Título del trabajo:** On the mechanical design, control and sensorization solution of planar cable driven parallel robots
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Guillermo Rubio Gómez
Fecha de defensa: 01/11/2021

11 **Título del trabajo:** Desarrollo de un nuevo robot paralelo tipo delta
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Adrián Romo López
Fecha de defensa: 09/09/2021

12 **Título del trabajo:** Diseño y puesta en marcha de un nuevo robot paralelo comandado mediante un cable en bucle cerrado para grandes espacios de trabajo
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Mario Jesús Gómez Ortega
Fecha de defensa: 02/07/2021

13 **Título del trabajo:** Diseño y puesta en marcha de un nuevo robot paralelo comandado mediante cables en bucle cerrado
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Marta Criado Neuméister
Fecha de defensa: 01/07/2021

14 **Título del trabajo:** Diseño, modelado y simulación de un robot con cables tipo commanded planar de tres grados de libertad
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Luis Manuel Contento Aranda
Fecha de defensa: 01/07/2021

15 **Título del trabajo:** Modelado, diseño, fabricación y puesta en marcha de un robot paralelo tipo delta
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: David Rojas Sobrino
Fecha de defensa: 01/07/2021

16 **Título del trabajo:** Nueva propuesta de robot comandado mediante cables planar para el aumento de su espacio de trabajo
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Fernando Romero-Salazar Gómez
Fecha de defensa: 01/07/2021

17 **Título del trabajo:** Fractional order controllers for increasing the feasible workspace of cable driven robots
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alejandro Santos Aranda
Fecha de defensa: 07/09/2020

18 **Título del trabajo:** Vehículo eléctrico. Desarrollo de software para la instalación de electrolineras
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: José Antonio Cornejo Castillo
Fecha de defensa: 23/07/2020

19 **Título del trabajo:** A new proposal for increasing the fleasible workspace of cable-driven robots
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Enrique Bravo Pleite
Fecha de defensa: 24/06/2020

20 **Título del trabajo:** Diseño, fabricación y puesta en marcha de un robot comandado mediante cables para labores de inspección
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Daniel Durán Dovalle
Fecha de defensa: 26/06/2019

21 **Título del trabajo:** Modelo de negocio orientado al alquiler y venta de prototipos eléctricos en circuitos de competición españoles
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pablo de la Villa Simarro
Fecha de defensa: 26/06/2019

22 **Título del trabajo:** Nuevo robot comandado por cadenas para almacenaje automático
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Javier Martín Calvo
Fecha de defensa: 26/06/2019

23 **Título del trabajo:** Rapid pick and place operations on scara parallel robots
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Andrea Martín Parra
Fecha de defensa: 26/06/2019

24 **Título del trabajo:** Diseño y puesta en marcha de un robot móvil con patas
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jaime Alonso de Diego
Fecha de defensa: 24/06/2019

25 **Título del trabajo:** Diseño, fabricación y puesta en marcha de una máquina formadora de cajas de cartón con triple formato
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Almudena Ortega Minaya
Fecha de defensa: 23/04/2019

26 **Título del trabajo:** Diseño y puesta en marcha de un nuevo robot paralelo comandado mediante cadenas
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Ana López del Olmo
Fecha de defensa: 01/03/2019

27 **Título del trabajo:** Diseño de estrategias de control energéticamente eficientes para el control de la estabilidad lateral de una bicicleta autónoma
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: David Rodríguez Rosa
Fecha de defensa: 31/07/2018

28 **Título del trabajo:** Design of fractional regulators for energy saving
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto Ureña Novillo
Fecha de defensa: 15/07/2018

29 **Título del trabajo:** Diseño para la actualización de plataformas experimentales de automatización industrial
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Jorge Martín Albaladejo
Fecha de defensa: 15/07/2018

30 **Título del trabajo:** Diseño y control de una plataforma de simulación de helicópteros
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Antonio García Gutiérrez
Fecha de defensa: 15/07/2018

31 **Título del trabajo:** Diseño, construcción y control de un robot cuadrúpedo tipo mamífero
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Diego Mora Herreros
Fecha de defensa: 15/07/2018

32 **Título del trabajo:** Instrumentation and control of an injection testbench
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Laura Pérez Sánchez-Ferrer
Fecha de defensa: 15/07/2018

33 **Título del trabajo:** Diseño, Fabricación Y Puesta En Marcha De Un Robot Comandado Por Cables De Pequeñas Dimensiones
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Joaquin Garrido Tercero
Fecha de defensa: 01/11/2017

34 **Título del trabajo:** Diseño E Implementación De Una Plataforma De Control De Un Péndulo Invertido
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto Gonzalez Fernandez
Fecha de defensa: 01/09/2017

35 **Título del trabajo:** Diseño Y Desarrollo De Ventana Para Entrenador De Precision
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Luis Balmori Ruiz
Fecha de defensa: 01/09/2017

36 **Título del trabajo:** Diseño Y Fabricación De Un Aerogenerador A Escala Para Apoyo A La Docencia
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Marina del Pozo Ocaña
Fecha de defensa: 01/09/2017

37 **Título del trabajo:** Diseño Y Prototipado De Un Robot Hexápodo De Bajo Coste
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Maria de las Mercedes Manzanares Molina
Fecha de defensa: 01/09/2017

38 **Título del trabajo:** Verificación Experimental De Un Mecanismo Diferencial Para Posicionamiento Preciso
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Sofia Alonso Duro
Fecha de defensa: 01/09/2017

39 **Título del trabajo:** Diseño E Implementacion De Una Plataforma Para El Control De Un Motor Dc
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Carmen María García Sanchez Majano
Fecha de defensa: 01/07/2017

40 **Título del trabajo:** Diy : Sistema Automatico Para La Resolucion Del Cubo De Rubik
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Carlos Pascual Sanchez
Fecha de defensa: 01/07/2017

41 **Título del trabajo:** Diseño De Un Robot Híbrido De Dimensiones Reducidas
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Eduardo Navas Merlo
Fecha de defensa: 01/05/2017

42 **Título del trabajo:** Diseño, prototipado y control de un robot scara paralelo ultrarápido
Entidad de realización: Universidad de Málaga **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Juan Antonio M. Montalvo Martín de Almagro
Fecha de defensa: 01/05/2017

43 **Título del trabajo:** Analisis De Metricas Que Determinan La Estabilidad De La Marcha Humana Aplicadas A Exoesqueletos Roboticos
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Juan Francisco Estebaranz Llorente
Fecha de defensa: 01/04/2017

44 **Título del trabajo:** Diseño, Fabricación Y Puesta En Marcha De Un Robot Manipulador Paralelo Tipo Scara
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Patricia Chaparro García Pozuelo
Fecha de defensa: 01/02/2017

45 **Título del trabajo:** Mejora y rediseño de un robot con cables de 4 grados de libertad
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alejandro Barrera del Pozo
Fecha de defensa: 01/10/2016

46 **Título del trabajo:** Diseño Y Fabricación De Un Carro Móvil Con Asistencia Al Movimiento
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alberto Aguilar Asensio
Fecha de defensa: 01/09/2016

47 **Título del trabajo:** Sistema De Adquisición De Datos En Un Reactor Atmosférico
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: María Alonso Romojaro
Fecha de defensa: 01/09/2016

48 **Título del trabajo:** Sistema De Captación De Movimientos De Miembros Superiores Basado En Visión Por Computador
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Alejandro Rubio Pila
Fecha de defensa: 01/07/2016

49 **Título del trabajo:** Puesta En Marcha De Un Centro De Mecanizado De Control Numérico De Tres Ejes
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Sergio Juárez Pérez
Fecha de defensa: 01/06/2016

50 **Título del trabajo:** Diseño, Prototipado y Control de un Robot Scara para Labores Docentes
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Álvaro Retana García
Fecha de defensa: 01/09/2015

51 **Título del trabajo:** Plataforma Robótica Paralela para Replicación de Escenarios Móviles
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Juan Carlos del Pozo Carrasco
Fecha de defensa: 01/09/2015

52 **Título del trabajo:** Robot Paralelo Comandado Mediante Cables de 4 Grados de Libertad
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Álvaro Magán Sánchez
Fecha de defensa: 01/09/2015

53 **Título del trabajo:** Demostración de Mejora Cinemática para el Posicionamiento de Robots Comandados Mediante Cables
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Álvaro Burcio Crespo
Fecha de defensa: 01/07/2015

54 **Título del trabajo:** Design, manufacture and stability algorithm development of the quadruped robot Dogo II
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Iván González Luchena
Fecha de defensa: 01/07/2015

55 **Título del trabajo:** Diseño de un Robot 3D Comandado por Cables a Partir de un Modelo Cartesiano Convencional
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Joaquín Garrido Tercero
Fecha de defensa: 01/07/2015

56 **Título del trabajo:** Diseño, Modelado y Fabricación de un Robot Tipo SCARA
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Daniel Sánchez Sobrino
Fecha de defensa: 01/06/2015

57 **Título del trabajo:** Nueva Técnica de Detección Automática de Puntos de Humo en Llamas Difusivas Mediante Técnicas de Visión Por Computador
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Guillermo Rubio Gómez
Fecha de defensa: 01/04/2015

58 **Título del trabajo:** Diseño e Implementación de un Entorno de Simulación de Manipuladores Robóticos
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Julián Perea Peinador
Fecha de defensa: 01/07/2013

59 **Título del trabajo:** Regulador PI adaptativo energéticamente eficiente para el aseguramiento del equilibrio lateral de una bicicleta autónoma
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: David Sosa Rodríguez
Fecha de defensa: 01/07/2013

60 **Título del trabajo:** Diseño de un Nuevo Movedor de Caravanas de Eje Simple
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Antonio González Notario
Fecha de defensa: 01/07/2010

61 **Título del trabajo:** Nueva Estrategia de Control para Plantas No Lineales Aplicada al Proceso de Aireación de Lodos Activados
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Tomás Ciudad Sobrino
Fecha de defensa: 01/07/2008

62 **Título del trabajo:** Puesta a Punto y Control Rígido de un Robot Flexible de Tres Grados de Libertad
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Víctor Mohedano Torres
Fecha de defensa: 01/07/2007

63 **Título del trabajo:** Diseño de un Esquema de Control Para un Canal de Riego Automático Basado en Ganancia Programada
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Raúl Vélez Novella
Fecha de defensa: 01/07/2005

64 **Título del trabajo:** Diseño y Control de una Mesa para Ensayos Solares en una Lente de Fresnel
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Luis Marín Peláez
Fecha de defensa: 01/07/2005

65 **Título del trabajo:** Estudios de Sintonización de Reguladores Fraccionales. Comparativa con Reguladores de Orden Entero
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Miguel Ángel Muñoz Peces
Fecha de defensa: 01/07/2005

66 **Título del trabajo:** Puesta a Punto de una Plataforma de Control para un Robot Flexible de un Grado de Libertad
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Pablo Morillo González
Fecha de defensa: 01/07/2005

67 **Título del trabajo:** Simulación del Comportamiento Dinámico de un Canal de Riego Automático
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Miguel Ángel Arellano Villajos
Fecha de defensa: 01/07/2003

Cursos y seminarios impartidos

1 **Tipo de evento:** Seminario
Nombre del evento: Curso de Robótica: Manipuladores comandados mediante cables
Entidad organizadora: Universidad de Ibagué (Colombia) **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 20
Fecha de impartición: 10/07/2017

2 **Tipo de evento:** Seminario
Nombre del evento: Introduction to Image Processing in Matlab
Entidad organizadora: Simulation Università degli studi di Cassino e del Lazio Meridionale
Horas impartidas: 5
Fecha de impartición: 18/05/2017

3 **Tipo de evento:** Seminario
Nombre del evento: Actuation System Based on Cables: Modeling and Control for Industrial Applications
Entidad organizadora: Simulation Università degli studi di Cassino e del Lazio Meridionale
Horas impartidas: 20
Fecha de impartición: 16/05/2017

4 **Tipo de evento:** Seminario
Nombre del evento: Curso de Robótica: Manipuladores comandados mediante cables
Entidad organizadora: Universidad de Ibagué (Colombia) **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 15
Fecha de impartición: 11/07/2016

5 **Tipo de evento:** Seminario
Nombre del evento: Curso de Redacción de Documentos Técnicos (Edición III)
Entidad organizadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 10
Fecha de impartición: 26/01/2016

6 **Tipo de evento:** Seminario
Nombre del evento: Curso Intensivo de Matlab Avanzado (Edición I)
Entidad organizadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 20
Fecha de impartición: 20/07/2015

7 **Tipo de evento:** Seminario
Nombre del evento: Curso de Redacción de Documentos Técnicos (Edición II)
Entidad organizadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 10
Fecha de impartición: 08/06/2015

8 **Tipo de evento:** Seminario
Nombre del evento: Curso de Redacción de Documentos Técnicos (Edición I)
Entidad organizadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 10
Fecha de impartición: 02/02/2015

9 **Tipo de evento:** Seminario
Nombre del evento: Proper Selection of Mechanism's Actuation System: Theory and Applications
Entidad organizadora: Università degli studi di Cassino e del Lazio Meridionale **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 2
Fecha de impartición: 30/05/2013

10 **Tipo de evento:** Seminario
Nombre del evento: Introduction on DC Motors: Analysis, Modeling, and Simulation
Entidad organizadora: Università degli studi di Cassino e del Lazio Meridionale **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 2
Fecha de impartición: 15/05/2013

11 **Tipo de evento:** Seminario
Nombre del evento: Introducción a la Programación en Matlab
Entidad organizadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 20
Fecha de impartición: 01/07/2011

12 **Tipo de evento:** Seminario
Nombre del evento: Introducción a la Programación en Labview
Entidad organizadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 10
Fecha de impartición: 02/10/2010

13 **Tipo de evento:** Seminario
Nombre del evento: Introducción a la Programación en Labview
Entidad organizadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 10
Fecha de impartición: 01/09/2010

Material y otras publicaciones docentes o de carácter pedagógico

1 Velosa 1; Cobo 2; Castillo 3; Castillo 4. Methodological proposal for use of virtual reality VR and augmented reality AR in the formation of professional skills in industrial maintenance and industrial safety, 01/07/2018.
Nombre del material: Capítulo de Libro
Fecha de elaboración: 01/07/2018
Tipo de soporte: Capítulos de libros

2 Velosa 1; Castillo 2; Espíldora 3; Cobo 4. Requirements for hybrid laboratories in Manufacturing Engineering, 84 - 203, pp. 65 - 74. DYNA. 01/12/2017.
Nombre del material: Artículo en Revista
Fecha de elaboración: 01/12/2017
Tipo de soporte: Artículo/s
Autor de correspondencia: No

3 Ballesteros 1; Rodríguez 2; Sánchez 3; Castillo 4; Payo 5. Teaching-learning model based on the design of didactic equipment for laboratory practices in engineering schools, 06/07/2016.
Nombre del material: Artículo en congreso
Fecha de elaboración: 06/07/2016
Tipo de soporte: Artículo/s
Autor de correspondencia: No

4 Ramos 1; Vázquez 2; Fernández 3; Castillo 4. Creating scientific vocations: robotics summer camps for high school students, 17/11/2014.
Nombre del material: Artículo en Congreso
Fecha de elaboración: 17/11/2014
Tipo de soporte: Artículo/s
Autor de correspondencia: No

5 Vázquez 1; Ramos 2; Fernández 3; Payo 4; Castillo 5. Robotics as a tool to introduce engineering to secondary school students: humanoids vs. wheeled robots, pp. 813 - 823. IATED. 07/07/2014.
Nombre del material: Artículo en Congreso
Fecha de elaboración: 01/07/2014
Tipo de soporte: Artículo/s
Autor de correspondencia: No

6 Andrés García Higura; Fernando J. Castillo García. CIM: El Computador en la Automatización Industrial, CIM: El Computador en la Automatización Industrial. pp. 1 - 270. Univ. de Castilla-La Mancha. 01/03/2017.
Nombre del material: Libro docente
Fecha de elaboración: 01/01/2007
Tipo de soporte: Libro
Autor de correspondencia: No

Proyectos de innovación docente

1 **Título del proyecto:** Homogeneización del Contenido Teórico y Práctico de Asignaturas de Automática y Control
Tipo de participación: Coordinador
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Entidad financiadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 01/06/2012 - 31/12/2012 **Duración:** 6 meses

2 **Título del proyecto:** Creación de un Equipo Docente para la Coordinación de Segundo Curso en los Grados de Ingeniería Industrial de la ETSII-UCLM
Tipo de participación: Otros
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Entidad financiadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 01/09/2010 - 01/09/2011 **Duración:** 1 año

3 **Título del proyecto:** Preparación de la Implantación de los Grados de Ing. Mecánica, Ing. Electrónica Industrial y Automática e Ingeniería Eléctrica en la ETSII-UCLM
Tipo de participación: Otros
Tipo duración relación laboral: Por tiempo determinado
Entidad financiadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio-fin: 01/09/2009 - 01/09/2010 **Duración:** 1 año

Otras actividades/méritos no incluidos en la relación anterior

1 **Descripción de la actividad:** Organizador del Curso Intensivo de Matlab Avanzado (Edición II)
Entidad organizadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de finalización: 25/07/2016

2 **Descripción de la actividad:** Organizador del Curso Introducción a Solidworks (Edición II)
Entidad organizadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de finalización: 18/07/2016

3 **Descripción de la actividad:** Organizador del Curso de Introducción a Solidworks
Entidad organizadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de finalización: 17/07/2015

4 **Descripción de la actividad:** Organizador del Curso de Formación: Conceptos Básicos de Solidworks. Piezas y Ensamblajes
Entidad organizadora: FUNDACION PARQUE CIENTIFICO Y TECNOLOGICO DE ALBACETE
Fecha de finalización: 18/07/2011

5 **Descripción de la actividad:** Organizador del Curso de Formación: Introducción a la Programación de Autómatas: Step 7 nivel I y II
Entidad organizadora: FUNDACION PARQUE CIENTIFICO Y TECNOLOGICO DE ALBACETE
Fecha de finalización: 22/03/2010

6 **Descripción de la actividad:** Organizador y Jefe de Árbitros: First Lego League
Entidad organizadora: FUNDACION PARQUE CIENTIFICO Y TECNOLOGICO DE ALBACETE
Fecha de finalización: 23/01/2009

7 **Descripción de la actividad:** Ponente del curso de formación para empresas privadas "Gestión, Mantenimiento y Control de Calderas en Entornos Industriales"
Entidad organizadora: Institute of International Research **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Fecha de finalización: 24/10/2007

8 **Descripción de la actividad:** Ponente del curso de formación para empresas privadas "Gestión, Mantenimiento y Control de Calderas en Entornos Industriales"
Entidad organizadora: Institute of International Research **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Fecha de finalización: 28/02/2007

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:** Multi Cable-Driven Robot for Detecting/Detonating Unexploded Mines and Ordnance
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Castillo 1
Nº de investigadores/as: 6
Fecha de inicio-fin: 15/07/2003 - 14/07/2026
Cuantía total: 325.000 €

2 **Nombre del proyecto:** High performance cable-driven automated storage and retrieval system
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 6
Fecha de inicio-fin: 01/09/2022 - 31/08/2025
Cuantía total: 29.999 €

3 **Nombre del proyecto:** Mechatronics for Improving and Standardizing Competences in Engineering, MISCE
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 20
Fecha de inicio-fin: 01/09/2022 - 31/08/2025
Cuantía total: 400.000 €

4 **Nombre del proyecto:** Detection of steel defects by enhanced monitoring and automated procedure for selfinspection and maintenance
Ámbito geográfico: Unión Europea
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 6
Fecha de inicio-fin: 01/06/2018 - 28/02/2022
Cuantía total: 204.840 €

5 **Nombre del proyecto:** Ebrain- Eficiencia Energética En Estaciones Base Para Comunicaciones
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 2
Fecha de inicio-fin: 07/03/2016 - 31/12/2018
Cuantía total: 60.385,72 €

6 **Nombre del proyecto:** Bikes & Go. Innovación y Bicicleta Pública: Un nuevo enfoque del transporte urbano sostenible
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 4
Fecha de inicio-fin: 01/11/2015 - 31/12/2017
Cuantía total: 98.417 €

7 **Nombre del proyecto:** Potencial de Recuperación de Energías Residuales en Motores de Combustión Interna. Implicaciones Energéticas y Medioambientales
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Luis Sánchez Rodríguez; Octavio Armas Vergel
Nº de investigadores/as: 7
Fecha de inicio-fin: 01/01/2015 - 31/12/2017
Cuantía total: 172.000 €

8 **Nombre del proyecto:** Banco de ensayos dinámicos para motores de combustión interna alternativos
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Octavio Armas Vergel
Nº de investigadores/as: 7

Fecha de inicio-fin: 01/01/2013 - 31/12/2015
Cuantía total: 381.106 €

9 **Nombre del proyecto:** Introducción a la Investigación en Ingeniería para Estudiantes de IES mediante Robots Humanoides
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Andrés S. Vázquez Fernández-Pacheco
Nº de investigadores/as: 8
Fecha de inicio-fin: 2014 - 2014

10 **Nombre del proyecto:** Sigmatracker: la innovación de los seguidores para sistemas de concentración fotovoltáica en España
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Antonio González Rodríguez
Nº de investigadores/as: 4
Fecha de inicio-fin: 2012 - 2014
Cuantía total: 269.380 €

11 **Nombre del proyecto:** Desarrollo de Sistemas de Control Robustos para la Automatización de Canales Principales de Riego
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Feliu Batlle
Nº de investigadores/as: 8
Fecha de inicio-fin: 2011 - 2014
Cuantía total: 180.000 €

12 **Nombre del proyecto:** Diseño e Implementación de una Pinza Robótica Flexible Genérica con Aplicación en Entornos de Fabricación y Robótica de Servicios
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Andrés S. Vázquez Fernández-Pacheco
Nº de investigadores/as: 7
Fecha de inicio-fin: 2011 - 2013
Cuantía total: 120.000 €

13 **Nombre del proyecto:** Diseño y Control de un Robot Flexible Muy Ligero Construido de Material Compuesto. Aplicación a un Sistema Robótico de Inspección
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Feliu Batlle
Nº de investigadores/as: 13
Fecha de inicio-fin: 2010 - 2012
Cuantía total: 356.103 €

14 **Nombre del proyecto:** Control de Robots Flexibles en Tareas de Interacción con el Entorno
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Feliu Batlle
Nº de investigadores/as: 10
Fecha de inicio-fin: 2007 - 2011
Cuantía total: 250.000 €

15 **Nombre del proyecto:** Monitorización y Control de Vibraciones en Estructuras Móviles Flexibles. Extensión a Situaciones de Impacto
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Feliu Batlle
Nº de investigadores/as: 13
Fecha de inicio-fin: 2007 - 2009
Cuantía total: 254.221 €

16 **Nombre del proyecto:** Programa de Desarrollo de Nuevos Robots Flexibles y Nuevas Aplicaciones en Robótica Móvil e Ingeniería de la Rehabilitación
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Feliu Batlle
Nº de investigadores/as: 10
Fecha de inicio-fin: 2005 - 2008
Cuantía total: 109.000 €

17 **Nombre del proyecto:** Programa de Monitorización y Control de Vibraciones en Estructuras Flexibles Aeroespaciales
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Feliu Batlle
Nº de investigadores/as: 8
Fecha de inicio-fin: 2003 - 2006
Cuantía total: 247.250 €

18 **Nombre del proyecto:** Organización XXV Jornadas de Automática (Acción Especial)
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Feliu Batlle
Nº de investigadores/as: 8
Fecha de inicio-fin: 2005 - 2005
Cuantía total: 6.000 €

19 **Nombre del proyecto:** XXV Jornadas de Automática
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Feliu Batlle
Nº de investigadores/as: 8
Fecha de inicio-fin: 2005 - 2005
Cuantía total: 6.500 €

20 **Nombre del proyecto:** Herramientas de Ayuda el Operador de un Sistema de Energía Eléctrica
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Feliu Batlle
Nº de investigadores/as: 5
Fecha de inicio-fin: 1998 - 2001
Cuantía total: 329.986 €

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

1 **Nombre del proyecto:** ASESORAMIENTO PARA EL DISEÑO DE UNA PRENSA DE CALADO DE EJES FERROVIARIOS
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Moya Fernández 1
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Fecha de inicio: 15/02/2023
Cuantía total: 10.271 €

2 **Nombre del proyecto:** Asesoramiento técnico para la sensorización y control de una prensa de calado de ejes ferroviarios
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Moya Fernández 1
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Fecha de inicio: 01/10/2022
Cuantía total: 24.200 €

3 **Nombre del proyecto:** DEVELOPMENT OF A NEW AUTOMATIC STORGE AND RETRIEVAL SYSTEM BASED ON CABLEDRIVEN PARALLEL ROBOTS
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando Castillo García
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
LM Automatismos

Fecha de inicio: 27/06/2022 **Duración:** 6 meses
Cuantía total: 49.610 €

4 **Nombre del proyecto:** Modelo 3D de columna dorsal
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Moya Fernández 1
Nº de investigadores/as: 6

Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Fecha de inicio: 25/02/2022
Cuantía total: 7.623 €

5 **Nombre del proyecto:** Diseño y prototipo de base fija para aterrizaje de drones con mecanismo de cuatro barras
Entidad de realización: IDASSA
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Moya Fernández 1
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Fecha de inicio: 01/02/2022
Cuantía total: 2.599 €

6 **Nombre del proyecto:** CURSO DE DISEÑO EN 3D
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. CAstillo García
Nº de investigadores/as: 2
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
Colegio Oficial de Ingenieros Técnicos de Toledo

Fecha de inicio: 15/09/2020 **Duración:** 1 mes
Cuantía total: 787 €

7 **Nombre del proyecto:** Análisis modal de seguidor solar
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
CAMETO **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Tomelloso, Castilla-La Mancha, España

Fecha de inicio: 29/05/2019 **Duración:** 1 mes
Cuantía total: 605 €

8 **Nombre del proyecto:** Visita técnica para verificación de material y propuesta de planificación de refuerzo
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
X-Elio Mantenimiento S.L. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Madrid, Madrid, Comunidad de, España

Fecha de inicio: 07/05/2019 **Duración:** 10 días
Cuantía total: 1.028 €

9 **Nombre del proyecto:** Clases de apoyo en Administración y Dirección de Empresas
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García

Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
Raima Formación S.L. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Toledo, Castilla-La Mancha, España

Fecha de inicio: 20/03/2019 **Duración:** 2 meses
Cuantía total: 400 €

10 **Nombre del proyecto:** Actividad formativa especializada: clases de apoyo a la ingenieria
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Ciudad entidad realización: España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
Centro de Estudios Raima **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España

Fecha de inicio: 10/09/2018 **Duración:** 10 meses
Cuantía total: 1.000 €

11 **Nombre del proyecto:** Evaluación Tecnológica: Nuevo tunel de lavado Ecofriendly, Ecotunel17
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
AENOR **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Ciudad entidad financiadora: Madrid, Madrid, Comunidad de, España

Fecha de inicio: 27/07/2018 **Duración:** 15 días
Cuantía total: 605 €

12 **Nombre del proyecto:** Banco de Ensayo de Frenos
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 8
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
Indra Sistemas, S.A. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Madrid, Madrid, Comunidad de, España

Fecha de inicio: 25/07/2018 **Duración:** 9 meses
Cuantía total: 70.664 €

13 **Nombre del proyecto:** Análisis y rediseño estructural porta paneles solares
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
X-Elio Mantenimiento S.L. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Madrid, Madrid, Comunidad de, España

Fecha de inicio: 18/07/2018 **Duración:** 7 meses
Cuantía total: 12.100 €

14 **Nombre del proyecto:** Diseño de robots con patas de bajo coste
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
Raima Formación S.L. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Toledo, Castilla-La Mancha, España

Fecha de inicio: 30/11/2017 **Duración:** 1 mes
Cuantía total: 5.445 €

15 **Nombre del proyecto:** Desarrollo de Proyectos Mecatrónicos
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad financiadora: Talavera de la Reina, Castilla-La Mancha, España

Fecha de inicio: 08/09/2016 **Duración:** 3 años - 3 meses
Cuantía total: 47.991 €

16 **Nombre del proyecto:** Sistema Prototipo Autónomo De Extracción Estigmas Flor Azafrán
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 4
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
Corporación de Operadores de Azafrán Español S.L. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Albacate, Castilla-La Mancha, España

Fecha de inicio: 28/09/2015 **Duración:** 1 año - 1 mes
Cuantía total: 44.958 €

17 **Nombre del proyecto:** Actividad formativa especializada: clases de apoyo sobre informatica y control
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Ciudad entidad realización: España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 1
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
Centro de estudios Raima **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España

Fecha de inicio: 15/10/2014 **Duración:** 8 meses
Cuantía total: 1.000 €

18 **Nombre del proyecto:** Diseño y Prototipado de un Dispositivo de Corte Automático de Pedúnculo de Aguacates
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es participante/s: FUNDACION PARQUE CIENTIFICO Y TECNOLOGICO DE ALBACETE
Entidad/es financiadora/s:
Fundación Tecnova **Tipo de entidad:** Fundación
Ciudad entidad financiadora: Almería, Andalucía, España

Fecha de inicio: 01/01/2011 **Duración:** 1 año
Cuantía total: 36.000 €

19 **Nombre del proyecto:** Diseño y Prototipado de un Dispositivo de Monda de Azafrán
Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Fernando J. Castillo García
Nº de investigadores/as: 3
Entidad/es participante/s: FUNDACION PARQUE CIENTIFICO Y TECNOLOGICO DE ALBACETE
Entidad/es financiadora/s:
Corporación de Operadores de Azafrán Español S.L. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Albacate, Castilla-La Mancha, España

Fecha de inicio: 01/09/2010 **Duración:** 1 año - 4 meses
Cuantía total: 36.000 €

20 **Nombre del proyecto:** Estudio, Modelado y Propuestas de Optimización y Robustez de los Sistemas de Control y Supervisión de Plantas Desaladoras
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Feliu Batlle
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
BEFESA AGUA SA
Ciudad entidad financiadora: España

Fecha de inicio: 01/01/2010 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 69.600 €

21 **Nombre del proyecto:** Implementación de una Nueva Generación de Sistemas de Control Avanzado y Supervisión de los Procesos de Distribución de Agua Mediante Canales Abiertos y Grandes Conducciones Cerradas
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Feliu Batlle
Nº de investigadores/as: 6
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
BEFESA AGUA SA
Ciudad entidad financiadora: España

Fecha de inicio: 01/01/2010 **Duración:** 3 años
Cuantía total: 69.600 €

22 **Nombre del proyecto:** Diseño y Construcción de un Robot Autónomo para la Limpieza Automática de Huertas Solares
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Pedro L. Roncero Sánchez-Elipe
Nº de investigadores/as: 9
Entidad/es participante/s: FUNDACION PARQUE CIENTIFICO Y TECNOLOGICO DE ALBACETE; Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
Solar Bright S.L. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Albacete, Castilla-La Mancha, España

Fecha de inicio: 01/01/2009 **Duración:** 1 año - 6 meses
Cuantía total: 147.000 €

23 **Nombre del proyecto:** Man Machine Interface Robot System
Grado de contribución: Investigador/a
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Vicente Feliu Batlle
Nº de investigadores/as: 5
Entidad/es participante/s: Universidad de Castilla-La Mancha
Entidad/es financiadora/s:
Eurocopter España **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad financiadora: Albacete, Castilla-La Mancha, España

Fecha de inicio: 01/03/2007 **Duración:** 1 año - 1 mes
Cuantía total: 198.940 €

Resultados

Propiedad industrial e intelectual

1 **Título propiedad industrial registrada:** DISPOSITIVO PARA LA EVALUACIÓN DEL CÉSPED EN INSTALACIONES DEPORTIVAS Y MÉTODO ASOCIADO
Entidad titular de derechos: Universidad de Castilla-La Mancha
Nº de solicitud: PAT210009
País de inscripción: España, Castilla-La Mancha
Fecha de registro: 21/05/2021

2 **Título propiedad industrial registrada:** MÉTODO DE FUNCIONAMIENTO PARA DISPOSITIVO DE CONTROL DE INVENTARIO.
Entidad titular de derechos: Universidad de Castilla-La Mancha
Nº de solicitud: PAT210007
País de inscripción: España, Castilla-La Mancha
Fecha de registro: 21/05/2021

3 **Título propiedad industrial registrada:** DISPOSITIVO DE EVALUACIÓN Y ENTRENAMIENTO PARA NADADORES
Entidad titular de derechos: Universidad de Castilla-La Mancha
Nº de solicitud: PAT190004
País de inscripción: España, Castilla-La Mancha
Fecha de registro: 10/07/2019

4 **Título propiedad industrial registrada:** Máquina de ensayo para determinar la altura de rebote de un balón y método
Inventores/autores/obtentores: Leonor Gallardo Guerreo; David Rodríguez Rosa; Javier Sánchez Sánchez; Juan Antonio María Montalvo Martín de Almagro; Jorge Fernando García Unanue; Antonio González Rodríguez; Jose Luis Felipe Hernández; Fernando J. Castillo García; Enrique Colino Acevedo; Manuel León Jiménez; Sergio Juárez Pérez
Entidad titular de derechos: Universidad de Castilla-La Mancha
Nº de solicitud: 201830121
País de inscripción: España
Fecha de registro: 09/02/2018
C. Autón./Reg. de explotación: España

5 **Título propiedad industrial registrada:** Banco de Pruebas de un Equipo Dotado de una Pluralidad de Botones y de una Pantalla de Presentación Visual
Inventores/autores/obtentores: Óscar Ciudad Ceprián; Slaven Antic; Fernando J. Castillo García; Luis Sánchez Rodríguez; Pedro Hungría Díaz del Castillo; Francisco Ramos de la Flor; Vicente Feliu Batlle
Entidad titular de derechos: Eurocopter España S.A.
Nº de solicitud: E11001618
País de inscripción: España
Fecha de registro: 28/02/2011
Fecha de concesión: 01/03/2013
C. Autón./Reg. de explotación: España

6 **Título propiedad industrial registrada:** Accionador de un Botón de un Equipo y Banco de Pruebas Dotado de tal Accionador
Inventores/autores/obtentores: Óscar Ciudad Ceprián; Slaven Antic; Fernando J. Castillo García; Luis Sánchez Rodríguez; Pedro A. Hungría Díaz del Castillo; Francisco Ramos de la Flor; Vicente Feliu Batlle
Entidad titular de derechos: Eurocopter España S.A.
Nº de solicitud: P201000465
País de inscripción: España
Fecha de registro: 30/03/2010
Fecha de concesión: 15/10/2012
C. Autón./Reg. de explotación: España

7 **Título propiedad industrial registrada:** Banco de Pruebas de un Equipo Electrónico
Inventores/autores/obtentores: Óscar Ciudad Ceprián; Slaven Antic; Fernando J. Castillo García; Luis Sánchez Rodríguez; Pedro A. Hungría Díaz del Castillo; Francisco Ramos de la Flor
Entidad titular de derechos: Eurocopter España S.A.
Nº de solicitud: P201000466
País de inscripción: España
Fecha de registro: 30/03/2010
Fecha de concesión: 13/07/2012
C. Autón./Reg. de explotación: España

8 **Título propiedad industrial registrada:** Sistema de Control de Orden Fraccional con Ganancia Programada de Niveles de Agua en Canales Principales de Riego
Inventores/autores/obtentores: Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García; Luis Sánchez Rodríguez; Antonio Linares Sáez
Entidad titular de derechos: Universidad de Castilla-La Mancha
Nº de solicitud: 200900855
País de inscripción: España
Fecha de registro: 30/03/2009

Fecha de concesión: 04/05/2011
C. Autón./Reg. de explotación: España

9 **Título propiedad industrial registrada:** Procedimiento para la Limpieza de Placas Solares y Vehículo para Realizar el Mismo
Inventores/autores/obtentores: Antonio González Rodríguez; Pedro L. Roncero Sánchez-Elipe; Rafael Morales Herrera; Osvaldo D. Cortázar Pérez; Fernando J. Castillo García; Pedro A. Hungría Díaz del Castillo; Alfonso Parreño Torres; Luis M. Gómez López; Vicente Feliu Batlle; Miguel Montero Domínguez
Entidad titular de derechos: Solar Bright S.L.
Nº de solicitud: WO 2010/07242
País de inscripción: España
Fecha de registro: 26/10/2009
Fecha de concesión: 15/07/2010
C. Autón./Reg. de explotación: España

10 **Título propiedad industrial registrada:** Sistema de Control Fraccional Basado en Ordenador de Niveles del Agua en Canales Principales de Riego
Inventores/autores/obtentores: Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle; Luis Sánchez Rodríguez; Fernando J. Castillo García; Antonio Linares Sáez
Entidad titular de derechos: Universidad de Castilla-La Mancha
Nº de solicitud: 200502338
País de inscripción: España
Fecha de registro: 27/09/2005
Fecha de concesión: 19/05/2008
C. Autón./Reg. de explotación: España
Empresas: Confederación Hidrográfica del Ebro

Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

1 García 1; García 2; Forero 3; Castillo 4; González 5. AgroCableBot: Reconfigurable Cable-Driven Parallel Robot for Greenhouse or Urban Farming Automation. Actuators. 12 - 6, pp. 165. MDPI, 2023.
Tipo de producción: Artículo científico
Autor de correspondencia: No

2 Escarabajal 1; Pullquinga 2; Valera 3; Mata 4; Vallés 5; Castillo 6. Combined Admittance Control With Type II Singularity Evasion for Parallel Robots Using Dynamic Movement Primitives. IEEE Transactions on Robotics. 39 - 3, pp. 2224 - 2239. IEEE, 2023.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No

3 González 1; Martín 2; Juárez 3; Rodríguez 4; Moya 5. Dynamic Model of a Novel Planar Cable Driven Parallel Robot with a Single Cable Loop. Actuators. 12 - 5, pp. 200. MDPI, 2023.
Tipo de producción: Artículo científico
Autor de correspondencia: No

4 Corral 1; Castillo 2; Soriano 3; Armas 4. Macroscopic Parameters of Fuel Sprays Injected in an Optical Reciprocating Single-Cylinder Engine: An Approximation by Means of Visualization with Schlieren Technique. Sensors. 23 - 15, pp. 6747. MDPI, 2023.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

5 Juárez 1; Martín 2; Arena 3; Ottaviano 4; Gattulli 5; Castillo 6. Dynamic Control of a Novel Planar Cable-Driven Parallel Robot with a Large Wrench Feasible Workspace. Actuators. 11 - 12, pp. 367. MDPI, 2022.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No

6 Sergio Juarez Perez; Andrea Martín Parra; Andrea Arena; Erika Ottaviano; Vincenzo Gattulli; Fernando J. Castillo García. Dynamic Control of a Novel Planar Cable-Driven Parallel Robot with a Large Wrench Feasible Workspace. Actuators. 11 - 12, pp. 1 - 19. MDPI, 2022.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No

7 Sandra Martinez Bustelo; Asuncion Ferri Morales; Lis Corral Gómez; Fernando J Castillo García; Vanessa Castro Varela; M Amalia Jácome. Transabdominal ultrasound to assess the displacement of the bladder base during abdominal and pelvic floor contractions in continent parous versus nulliparous women. International Urogynecology Journal. 33 - 8, pp. 2257 - 2266. Springer International Publishing, 2022.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No

8 Sandra Martínez Bustelo; Asunción Ferri Morales; Fernando J. Castillo García; Antonio Madrid; M Amalia Jácome. Validity and Reliability of an Offline Ultrasound Measurement of Bladder Base Displacement in Women. Journal of clinical medicine. 11 - 9, pp. 1 - 19. MDPI, 2022.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No

9 José M Gonzalez Rave; Francisco Moya Fernandez; Francisco Hermosilla Perona; Fernando J. Castillo García. Vision-Based System for Automated Estimation of the Frontal Area of Swimmers: Towards the Determination of the Instant Active Drag: A Pilot Study. Sensors. 22, pp. 1 - 19. MDPI, 2022.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No

10 Angel G. Gonzalez Rodriguez; Antonio Gonzalez Rodríguez; Fernando J. Castillo García. A league-winner algorithm for defect classification in an industrial web inspection system. Expert Systems with Applications. 175, pp. 1 - 19. Pergamon, 2021.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No

11 Guillermo Rubio Gómez; Sergio Juarez Perez; David Rodríguez Rosa; Enrique Bravo; Erika Ottaviano; Antonio González Rodríguez; Fernando J. Castillo-García. Addition of passive-carriage for increasing workspace of cable robots: automated inspection of surfaces of civil infrastructures. Smart Structures and Systems, An International Journal. 27 - 2, pp. 387 - 396. 2021.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: Sí

12 Sergio Juarez Perez; Antonio Gonzalez Rodríguez; Guillermo Rubio Gómez; David Rodríguez Rosa; Erika Ottaviano; Fernando J. Castillo García. Closed loop cable robot for large horizontal workspaces. Smart Structures and Systems, An International Journal. 27 - 2, pp. 397 - 406. Techno Press, 2021.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: Sí

13 Raúl Rivas Perez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. Design of a PIα Controller for the Robust Control of the Steam Pressure in the Steam Drum of a Bagasse-Fired Boiler. IEEE Access. 9, pp. 95123 - 95134. IEEE, 2021.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No

14 Andrea Martín Parra; David Rodríguez Rosa; Sergio Juárez Pérez; Guillermo Rubio Gómez; Antonio González Rodríguez; Fernando J. Castillo García. Gateway Configuration for Rapid Pick-and-Place Operations of 2-Degrees-of-Freedom Parallel Robots. Journal of Mechanisms and Robotics. 13 - 1, pp. 1 - 19. American Society of Mechanical Engineers Digital Collection, 2021.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: Sí

15 Guillermo Rubio Gómez; Sergio Juárez Perez; Antonio González Rodríguez; David Rodríguez Rosa; Lis Corral Gómez; Alfonso I. Lopez Diaz; Ismael Payo; Fernando J. Castillo García. New sensor device to accurately measure cable tension in cable-driven parallel robots. Sensors. 21 - 11, pp. 1 - 19. MDPI, 2021.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: Sí

16 Francisco J. Lopez Lombraña; Ángel G. Gonzaléz Rodríguez; David Rodríguez Rosa; Guillermo Rubio Gómez; Sergio Juárez Pérez; Fernando J. Castillo García. Transport cost of a high energy efficiency hybrid robot. DYNA. 96 - 2, pp. 214 - 219. FEDERACION ASOCIACIONES INGENIEROS INDUSTRIALES ESPANA, 2021.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: Sí

17 Enrique Colino; Lis Corral-Gomez; David Rodríguez-Rosa; Jorge García; Antonio González; Javier Sánchez; Jose Luis Felipe; Leonor Gallardo; Fernando J. Castillo-García. Novel Methodology for Football Rebound Test Method. Sensors. 20 - 6, pp. 1 - 19. MDPI, 2020.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: Sí

18 Guillermo Rubio Gomez; Lis Corral Gomez; Jose Antonio Soriano Garcia; Arantzazu Gomez; Fernando Jose Castillo Garcia. Vision based algorithm for automated determination of smoke point of diesel blends. Fuel. 235, pp. 595 - 602. Elsevier, 2019.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: Sí

19 David Rodriguez Rosa; Ismael Payo Gutierrez; Fernando J. Castillo García; Antonio Gonzalez Rodríguez; Sergio Juarez Perez. Improving Energy Efficiency of an Autonomous Bicycle with Adaptive Controller Design. Sustainability. 9 - 5, Elsevier, 2017.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

20 Jose Divitt Velosa Garcia; Fernando Castillo Garcia; Eva Espildora; Luis Cobo. Journal of the Facultad de Minas. Requirements for hybrid laboratories in Manufacturing Engineering. 84 - 203, pp. 65 - 74. Universidad Nacional de Colombia-Medellin Campus, 2017.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 2
Nº total de autores: 4 **Autor de correspondencia:** No

21 Fernando J. Castillo García; Pierluigi Rea; Antonio Gonzalez Rodriguez; Erika Ottaviano. On the Design of a 4 Degrees-of-freedom Pick and Place Cable Suspended Parallel Manipulator. International Journal of Robotics and Automation. 6 - 4, pp. 286 - 302. ACTA Press, 2017.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

Autor de correspondencia: Sí

22 Antonio Gonzalez Rodríguez; Fernando J. Castillo García; Erika Ottaviano; Pierluigi Rea; Ángel G. Gonzalez Rodriguez. On the effects of the design of cable-Driven robots on kinematics and dynamics models accuracy. Mechatronics. 43 - 1, pp. 163 - 173. Elsevier, 2017.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

23 Antonio Gonzalez Rodríguez; Ángel G. Gonzalez Rodriguez; Jesús M. Chacón Muñoz; Fernando J. Castillo García. Wide Frequency Vibration Absorber based on a new adjustable-Stiffness Leaf Spring. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. 14 - 2, pp. 163 - 173. Elsevier, 2017.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

24 Ivan Gonzalez Luchena; Angel G Gonzalez Rodriguez; Antonio Gonzalez Rodriguez; Carlos Adame Sanchez; Fernando J. Castillo Garcia. A new algorithm to maintain lateral stabilization during the running gait of a quadruped robot. Robotics and Autonomous Systems. 83, pp. 57 - 72. Elsevier, 2016.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista

25 Ivonne Gonzalez Oristela; Raul Rivas Perez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. Temperature Control Based on a Modified Smith Predictor for Injectable Drug Formulations. Latin America Transactions, IEEE. 13 - 4, pp. 1041 - 1047. IEEE, 2015.
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Documento o Informe científico-técnico

Autor de correspondencia: No

26 David Rodríquez Sosa; Iván González Luchena; Antonio González Rodríguez; Ismael Payo Gutiérrez; Fernando J. Castillo García; Ángel G. González Rodríguez. Adaptive PI Controller for Saving Energy Consumption of Autonomous Bicycles. DYNA. Bilbao, País Vasco(España): FEDERACION ASOCIACIONES INGENIEROS INDUSTRIALES ESPANA, 2014. Disponible en Internet en: <http://www.revistadyna.com/>. ISSN 0012-7361
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** ENGINEERING, MULTIDISCIPLINARY
Índice de impacto: 0.200 **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 82 **Num. revistas en cat.:** 87

27 Raúl Rivas Pérez; Fernando J. Castillo García; Javier Sotomayor Moriano; Vicente Feliu Batlle. Controlador robusto de orden fraccional implementado en el primer tramo del canal principal Imperial de Aragón. Tecnología y Ciencias del Agua. Instituto Mexicano de Tecnologia de Agua, 2014. ISSN 0187-8336
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 2 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Categoría:** ENGINEERING, CIVIL
Índice de impacto: 0.012 **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 121 **Num. revistas en cat.:** 122

28 Ángel G. González Rodríguez; Antonio González Rodríguez; Fernando J. Castillo García. Improving the energy efficiency and speed of walking robots. Mechatronics. 24 - 5, pp. 476 - 488. (Reino Unido): Elsevier, 2014. ISSN 0957-4158
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 3

Fuente de impacto: WOS (JCR) **Categoría:** ENGINEERING, MECHANICAL
Índice de impacto: 1.823 **Revista dentro del 25%:** Sí

Posición de publicación: 27 **Num. revistas en cat.:** 126

29 Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García; Antonio Linares Sáez. Mathematical model for robust control of an irrigation main canal pool. Environmental Modelling & Software. 51, pp. 207 - 220. Elsevier, 2014. Disponible en Internet en: <http://www.journals.elsevier.com/environmental-modelling-and-software/>. ISSN 1364-8152

Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 3 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Categoría:** ENGINEERING, ENVIRONMENTAL
Índice de impacto: 3.608 **Revista dentro del 25%:** Sí
Posición de publicación: 6 **Num. revistas en cat.:** 42

30 Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. On the robust control of stable minimum phase plants with large uncertainty in a time constant. A fractional-order control approach. Automatica. 50 - 1, pp. 218 - 224. Elsevier, 2014. Disponible en Internet en: <http://www.journals.elsevier.com/automatica/>. ISSN 0005-1098

Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 2 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Categoría:** AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 2.919 **Revista dentro del 25%:** Sí
Posición de publicación: 6 **Num. revistas en cat.:** 59

31 Raúl Rivas Pérez; Fernando J. Castillo García; Javier Sotomayor Moriano; Vicente Feliu Batlle. Robust Fractional Order Control of Steam Pressure in Steam Drum of Bagasse Boiler. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. 11 - 1, pp. 20 - 31. Elsevier, 2014. ISSN 1697-7912

Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 2 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Categoría:** AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 0.375 **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 52 **Num. revistas en cat.:** 59

32 Fernando J. Castillo García; Andrés San Millán Rodríguez; Vicente Feliu Batlle; Luis Sánchez Rodríguez. Fractional-Order PI Control of First Order Plants with Guaranteed Time Specifications. Journal of Applied Mathematics. ID197186, pp. 1 - 10. Hindawi, 2013. ISSN 1110-757X

Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 1
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Categoría:** MATHEMATICS, APPLIED
Índice de impacto: 0.834 **Revista dentro del 25%:** No
Posición de publicación: 104 **Num. revistas en cat.:** 247

33 Fernando J. Castillo García; Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle. Frequency specifications regions of fractional-order PI controllers for first order plus time delay processes. Journal of Process Control. 23 - 4, pp. 598 - 612. Elsevier, 2013. ISSN 0959-1524

Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 1 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR) **Categoría:** AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS

Índice de impacto: 1.805
Posición de publicación: 15
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 59

34 Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez; Fernando J. Castillo García. Simple fractional order controller combined with a Smith predictor for temperature control in a steel slab reheating furnace. International Journal of Control, Automation and Systems. 11 - 3, pp. 533 - 544. Springer, 2013. ISSN 1598-6446

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 3
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Categoría: AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 0.953
Revista dentro del 25%: No
Posición de publicación: 36
Num. revistas en cat.: 59

35 Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García; Víctor H. Jaramillo Velázquez; Gonzalo Partida Ochoa. A Robust Controller for A 3?DOF Flexible Robot with a Time Variant Payload. Asian Journal of Control. 15 - 4, pp. 971 - 987. Wiley, 2012. ISSN 1561-8625

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 2
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Categoría: AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 1.411
Revista dentro del 25%: No
Posición de publicación: 23
Num. revistas en cat.: 59

36 Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García; Francisco Ramos de la Flor; José A. Somolinos Sánchez. Robust tip trajectory tracking of a very lightweight single-link flexible arm in presence of large payload changes. Mechatronics. 22 - 5, pp. 594 - 613. Elsevier, 2012. ISSN 0957-4158

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 2
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Categoría: ENGINEERING, MECHANICAL
Índice de impacto: 1.300
Revista dentro del 25%: No
Posición de publicación: 32
Num. revistas en cat.: 125

37 Fernando J. Castillo García; Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez. Time domain tuning of fractional order controllers combined with a smith predictor for automation of water distribution in irrigation main channel pools. Asian Journal of Control. 15 - 3, pp. 819 - 833. Wiley, 2012. ISSN 1561-8625

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 1
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Categoría: AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Índice de impacto: 1.411
Revista dentro del 25%: No
Posición de publicación: 23
Num. revistas en cat.: 59

38 Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Perez; Fernando J. Castillo García; Luis Sánchez Rodríguez. Robust fractional order controller for irrigation main canal pools with time-varying dynamical parameters. Computers and Electronics in Agriculture. 76 - 2, pp. 205 - 217. Elsevier, 2011. ISSN 0168-1699

Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 3
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.766
Posición de publicación: 5
Categoría: AGRICULTURE, MULTIDISCIPLINARY
Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 57

39 Fernando J. Castillo García; Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez; Luis Sánchez Rodríguez. Design of a class of fractional controllers from frequency specifications with guaranteed time domain behavior. Computers & Mathematics with Applications. 59 - 5, pp. 1656 - 1666. Elsevier, 2010. ISSN 0898-1221
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 1
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 2.069
Posición de publicación: 11
Categoría: MATHEMATICS, APPLIED
Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 247

40 Ivón O. Benítez González; Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. Predictor de Smith modificado mediante un modelo interno robusto a perturbaciones externas no medibles. Revista de Ingeniería Electrónica, Automática y Comunicaciones. 30 - 3, pp. 48 - 54. 2010. ISSN 0258-5944
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 4
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

41 Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez; Fernando J. Castillo García. Fractional order controller robust to time delay variations for water distribution in an irrigation main canal pool. Computers and Electronics in Agriculture. 69 - 2, pp. 185 - 197. Elsevier, 2009. ISSN 0168-1699
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 3
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.766
Posición de publicación: 5
Categoría: AGRICULTURE, MULTIDISCIPLINARY
Revista dentro del 25%: Sí
Num. revistas en cat.: 57

42 Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez; Fernando J. Castillo García; Luis Sánchez Rodríguez. Smith Predictor Based Robust Fractional Order Control. Application to Water Distribution in a Main Irrigation Canal Pool. Journal of Process Control. 19 - 3, pp. 506 - 519. Elsevier, 2009. ISSN 0959-1524
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 3
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 1.805
Posición de publicación: 15
Categoría: AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS
Revista dentro del 25%: No
Num. revistas en cat.: 59

43 Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez; Fernando J. Castillo García; Javier Sotomayor Moriano. Calderas Industriales Pirotubulares. Automática e Instrumentación. 365, pp. 90 - 96. Tecni Publicaciones, 2005. ISSN 0213-3113
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista
Posición de firma: 3
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

44 Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez; Fernando Castillo García. Control Fraccional de Procesos Industriales. Electro-Electronica. 2 - 2013, Pontificia Universidad Católica de Perú, 2003. ISSN 1028-6500
Tipo de producción: Artículo científico
Tipo de soporte: Revista

45 Andrés García Vanegas; Brhayan Liberato-Tafur; Antonio Gonzalez Rodríguez; Fernando Castillo García. Automatic Vision Based Calibration System for Planar Cable-Driven Parallel Robots. Pattern Recognition and Image Analysis. pp. 600 - 609. 2019.
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
Autor de correspondencia: No

46 Jose Divitt Velosa; Luis Cobo; Fernando Castillo; Camilo Castillo. Methodological proposal for use of Virtual Reality VR and Augmented Reality AR in the formation of professional skills in industrial maintenance and industrial safety. Online Engineering & Internet of Things. pp. 987 - 1000. 2018.
Tipo de producción: Capítulo de libro
Autor de correspondencia: No

47 Alfonso Parreño Torres; Pedro L. Roncero Sánchez-Elipe; Xavier del Toro García; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. Analysis of the Fractional Dynamics of an Ultracapacitor and Its Application to a Buck-Boost Converter. New Trends in Nanotechnology and Fractional Calculus Applications. pp. 91 - 105. Springer, 2010. ISBN 978-90-481-3293-5
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
Posición de firma: 5 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de capítulo de libro

48 Pierluigi Rea; Erika Ottaviano; Fernando Castillo; Antonio González. Inspection Robotic System: Design and Simulation for Indoor and Outdoor Surveys. Innovations in Mechatronics Engineering. pp. 313 - 321. Springer,
Tipo de producción: Capítulo de libro

49 Andrés García Higuera; Fernando J. Castillo García. CIM, el computador en la automatización de la producción. UCLM, Ciencia y Tecnología. pp. 1 - 270. Univiersidad de Castilla-La Mancha, 2007. ISBN 84-8427-444-6
Tipo de producción: Libro o monografía científica **Tipo de soporte:** Libro
Posición de firma: 2 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de libro completo

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

1 **Título del trabajo:** Cable-Driven Parallel Robot Controlled by Servo-Vision System
Nombre del congreso: Mexican Conference on Pattern Recognition
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: México, México
Fecha de celebración: 11/06/2022
García 1; Leiton 2; Forero 3; González 4; Castillo 5. "Mexican Conference on Pattern Recognition".

2 **Título del trabajo:** Design and simulation of a wall-climbing drone for bridge inspection
Nombre del congreso: 14th International Workshop on Advanced Smart Materials and Smart Structures
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Roma, Italia
Fecha de celebración: 31/07/2019
Entidad organizadora: Universidad de Sapienza **Tipo de entidad:** Universidad
Marco Romano; Erika Ottaviano; Antonio Gonzáles Rodríguez; Fernando J. Castillo García; David Rodríguez Rosa.

3 **Título del trabajo:** New Cable Climbing Robot for Automated Inspection of Cables of Suspension Bridge
Nombre del congreso: 14th International Workshop on Advanced Smart Materials and Smart Structures
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Roma, Italia
Fecha de celebración: 31/07/2019
Entidad organizadora: Universidad de Sapienza **Tipo de entidad:** Universidad
Sergio Juarez Perez; David Rodríguez Rosa; Fernando Castillo García; Erika Ottaviano; Antonio Gonzalez Rodriguez.

4 **Título del trabajo:** New Magnetic Climbing Robot for Automated Inspection of Steel Structures
Nombre del congreso: 14th International Workshop on Advanced Smart Materials and Smart Structures
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Roma, Italia
Fecha de celebración: 31/07/2019
Entidad organizadora: Universidad de Sapienza **Tipo de entidad:** Universidad
David Rodríguez Rosa; Guillermo Rubio Gómez; Erika Ottaviano; Antonio Gonzalez Rodriguez; Fernando Castillo García.

5 **Título del trabajo:** Chain Driven Robots: An Industrial Application Opportunity. A Planar Case Approach
Nombre del congreso: IFToMM World Congress on Mechanism and Machine Science
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Cracovia, Polonia
Fecha de celebración: 30/06/2019
Entidad organizadora: IFToMM
Guillermo Rubio Gómez; David Rodríguez Rosa; Jorge A. García Vanegas; Antonio González Rodríguez; Fernando Castillo García; Erika Ottaviano.

6 **Título del trabajo:** Gateway Points on Scara Parallel Robots. Ultrafast Pick and Place Operations
Nombre del congreso: IFToMM World Congress on Mechanism and Machine Science
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Cracovia, Polonia
Fecha de celebración: 30/06/2019
Entidad organizadora: IFToMM
Andrea Martín Parra; David Rodríguez Rosa; Lis Corral Gómez; Jesús Rosado Linares; Fernando Castillo García; Erika Ottaviano.

7 **Título del trabajo:** Evaluación tecnológica de figuras de impresión 3D para exploración táctil como material inclusivo
Nombre del congreso: UNAD I Primer Congreso Internacional de Comunicaón Inteligente y Tecnologías Digitales para la Educación y la Inclusión Social
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Bogotá, Colombia
Fecha de celebración: 16/05/2017
Entidad organizadora: Universidad Nacional Abierta y a Distancia
Carmen Carpio de los Pinos; Antonio Carpio de los Pinos; David Rodriguez Rosa; Fernando Castillo Garcia.

8 **Título del trabajo:** A Novel Design to Improve Pose Accuracy for Cable Robots
Nombre del congreso: 14th IFToMM World Congress
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Taipei, Taiwán
Fecha de celebración: 25/10/2015

Fecha de finalización: 30/10/2015
Antonio Gonzalez Rodriguez; Erika Ottaviano; Fernando J. Castillo García; Pierluigi Rea.

9 **Título del trabajo:** Robotics as a Tool to Introduce Engineering to Secondary School Students: Humanoids vs. Wheeled Robots
Nombre del congreso: 6th International Conference on Education and New Learning Technologies
Ciudad de celebración: Barcelona, Cataluña, España
Fecha de celebración: 07/07/2014
Fecha de finalización: 09/07/2014
Entidad organizadora: International Academy of Technology, Education and Development
Andrés S. Vázquez Fernández Pacheco; Francisco Ramos de la Flor; Raúl Fernández Rodríguez; Ismael Payo Gutiérrez; Fernando J. Castillo García.

10 **Título del trabajo:** Predictor de Smith con ganancia programada para el control de temperatura en hornos de recalentamiento de palanquillas
Nombre del congreso: VIII Seminario Euro Latinoamericano de Sistemas de Ingeniería, 16 Convención Científica de Ingeniería y Arquitectura/CUJAE
Ciudad de celebración: Ciudad de la Habana, Cuba
Fecha de celebración: 26/11/2012
Fecha de finalización: 30/11/2012
Entidad organizadora: CUJAE
Ivón Benítez González; Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. "Predictor de Smith con ganancia programada para el control de temperatura en hornos de recalentamiento de palanquillas".

11 **Título del trabajo:** Control robusto de orden fraccional de la presión del vapor en el domo superior de una caldera bagacera
Nombre del congreso: XV Congreso Latinoamericano de Control Automático, CLCA12
Ciudad de celebración: Lima, Perú
Fecha de celebración: 23/10/2012
Fecha de finalización: 26/10/2012
Entidad organizadora: IFAC
Raúl Rivas Pérez; Javier Sotomayor Moriano; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. "Control robusto de orden fraccional de la presión del vapor en el domo superior de una caldera bagacera".

12 **Título del trabajo:** Fractional Order Temperature Control of a Steel Slab Reheating Furnace to Delay Changes
Nombre del congreso: THE 5TH SYMPOSIUM ON FRACTIONAL DIFFERENTATION AND ITS APPLICATION, FDA'2012
Ciudad de celebración: Nanjing, China
Fecha de celebración: 14/05/2012
Fecha de finalización: 17/05/2012
Entidad organizadora: IFAC
Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez; Fernando J. Castillo García; I.Y Mora.

13 **Título del trabajo:** Comparative Analysis of Stability and Robustness between Integer and Fractional-Order PI Controllers for First Order plus Time Delay Plants
Nombre del congreso: 18TH IFAC WORLD CONGRESS
Ciudad de celebración: Milán, Italia
Fecha de celebración: 28/08/2011
Fecha de finalización: 02/09/2011
Entidad organizadora: IFAC

Fernando J. Castillo García; Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez; Luis Sánchez Rodríguez. "Comparative Analysis of Stability and Robustness between Integer and Fractional-Order PI Controllers for First Order plus Time Delay Plants".

14 **Título del trabajo:** Control-Oriented Model of a Complex Irrigation Main Canal Pool
Nombre del congreso: 18TH IFAC WORLD CONGRESS
Ciudad de celebración: Milán, Italia
Fecha de celebración: 28/08/2011
Fecha de finalización: 02/09/2011
Entidad organizadora: IFAC
Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García; Luis Sánchez Rodríguez; Antonio Linares Sáez. "Control-Oriented Model of a Complex Irrigation Main Canal Pool".

15 **Título del trabajo:** Experimental Validation of a 2 Degrees of Freedom Whisker Sensor Dynamic Model
Nombre del congreso: 18TH IFAC WORLD CONGRESS
Ciudad de celebración: Milán, Italia
Fecha de celebración: 28/08/2011
Fecha de finalización: 02/09/2011
Entidad organizadora: IFAC
Claudia F. Castillo Berrío; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. "Experimental Validation of a 2 Degrees of Freedom Whisker Sensor Dynamic Model".

16 **Título del trabajo:** Time Domain Tuning of a Fractional Order PIa Controller Combined with a Smith Predictor for Automation of Water Distribution in Irrigation Main Channel Pools
Nombre del congreso: 18TH IFAC WORLD CONGRESS
Ciudad de celebración: Milán, Italia
Fecha de celebración: 28/08/2011
Fecha de finalización: 02/09/2011
Entidad organizadora: IFAC
Fernando J. Castillo García; Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez; Luis Sánchez Rodríguez. "Time Domain Tuning of a Fractional Order PIa Controller Combined with a Smith Predictor for Automation of Water Distribution in Irrigation Main Channel Pools".

17 **Título del trabajo:** Inverse dynamics feedforward based control of two degrees of freedom whisker sensor
Nombre del congreso: IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON MECHATRONICS , 2011. ICM 2011.
Ciudad de celebración: Estambul, Turquía
Fecha de celebración: 13/04/2011
Fecha de finalización: 15/04/2011
Entidad organizadora: IEEE
Claudia F. Castillo Berrío; Fernando J. Castillo García; Vicente Feliu Batlle. "Inverse dynamics feedforward based control of two degrees of freedom whisker sensor".

18 **Título del trabajo:** Diseño del Sistema de Control del Proceso de Variación de la Temperatura en la Zona de Igualación en el Horno de Calentamiento de Palanquillas
Nombre del congreso: X SYMPOSIUM INTERNACIONAL DE AUTOMATIZACIÓN EN INFORMÁTICA, 2011
Ciudad de celebración: Ciudad de la Habana, Cuba
Fecha de celebración: 07/02/2011
Fecha de finalización: 11/02/2011
Entidad organizadora: MINISTERIO DE LA INFORMÁTICA Y LAS COMUNICACIONES DE CUBA

Ivón Benítez González; Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. "Diseño del Sistema de Control del Proceso de Variación de la Temperatura en la Zona de Igualación en el Horno de Calentamiento de Palanquillas".

19 **Título del trabajo:** Identificación y control de orden fraccional del proceso de variación de temperatura en un horno siderúrgico
Nombre del congreso: X SYMPOSIUM INTERNACIONAL DE AUTOMATIZACIÓN EN INFORMÁTICA, 2011
Ciudad de celebración: Ciudad de la Habana, Cuba
Fecha de celebración: 07/02/2011
Fecha de finalización: 11/02/2011
Entidad organizadora: MINISTERIO DE LA INFORMÁTICA Y LAS COMUNICACIONES DE CUBA
Y. Mora Inchaustegui; Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. "Identificación y control de orden fraccional del proceso de variación de temperatura en un horno siderúrgico".

20 **Título del trabajo:** Sistema de Control de Orden Fraccional de un Horno de Arco Eléctrico de Antillana de Acero
Nombre del congreso: X SYMPOSIUM INTERNACIONAL DE AUTOMATIZACIÓN EN INFORMÁTICA, 2011
Ciudad de celebración: Ciudad de la Habana, Cuba
Fecha de celebración: 07/02/2011
Fecha de finalización: 11/02/2011
Entidad organizadora: MINISTERIO DE LA INFORMÁTICA Y LAS COMUNICACIONES DE CUBA
C. Rodríguez Martínez; Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. "Sistema de Control de Orden Fraccional de un Horno de Arco Eléctrico de Antillana de Acero".

21 **Título del trabajo:** Robust PD? Time-Domain Tuning Rules for Controlling DC-Motors
Nombre del congreso: 4TH IFAC WORKSHOP ON FRACTIONAL DIFFERENTIATION AND ITS APPLICATIONS. FDA'10
Ciudad de celebración: Badajoz, Extremadura, España
Fecha de celebración: 18/10/2010
Fecha de finalización: 20/10/2010
Entidad organizadora: IFAC
Fernando J. Castillo García; Vicente Feliu Batlle; Luis Sánchez Rodríguez; Raúl Rivas Pérez; Víctor H. Jaramillo Velazquez. "Robust PD? Time-Domain Tuning Rules for Controlling DC-Motors".

22 **Título del trabajo:** Feedback Linearization Based Control for Trajectory Tracking of a 2 Degree of Freedom Whisker
Nombre del congreso: CLAWAR, 10. 13TH INTERNATIONAL CONFERENCE ON CLIMBING AND WALKING ROBOTS AND THE SUPPORT TECHNOLOGIES FOR MOBILE MACHINES
Ciudad de celebración: Nagoya, Japón
Fecha de celebración: 31/08/2010
Fecha de finalización: 03/09/2010
Entidad organizadora: CLAWAR ASSOCIATION
Claudia F. Castillo Berrío; Fernando J. Castillo García; Vicente Feliu Batlle. "Feedback Linearization Based Control for Trajectory Tracking of a 2 Degree of Freedom Whisker".

23 **Título del trabajo:** Time Domain Tuning of a Class of a Smith Predictor Based Fractional Control
Nombre del congreso: Symposium on Fractional Signals and Systems, FSS09
Ciudad de celebración: Lisboa, Portugal
Fecha de celebración: 04/11/2009
Fecha de finalización: 06/11/2009

Entidad organizadora: Universidad de Lisboa
Luis M. Gómez López; Víctor H. Jaramillo Velázquez; Fernando J. Castillo García; Vicente Feliu Batlle. "Time Domain Tuning of a Class of a Smith Predictor Based Fractional Control".

24 **Título del trabajo:** An Approach for Flexible Link Robots Gearbox Design
Nombre del congreso: IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON MECHATRONICS , 2009. ICM 2009.
Ciudad de celebración: Málaga, Andalucía, España
Fecha de celebración: 14/04/2009
Fecha de finalización: 17/04/2009
Entidad organizadora: IEEE
Víctor H. Jaramillo Velázquez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. "An Approach for Flexible Link Robots Gearbox Design".

25 **Título del trabajo:** Identificación del Proceso de Variación de la Temperatura de la Mezcla Durante la Formulación de Medicamentos Inyectables Líquidos en un Reactor Químico
Nombre del congreso: IX SYMPOSIUM INTERNACIONAL DE AUTOMATIZACION EN INFORMATICA, 2009
Ciudad de celebración: Ciudad de la Habana, Cuba
Fecha de celebración: 09/02/2009
Fecha de finalización: 13/02/2009
Entidad organizadora: MINISTERIO DE LA INFORMÁTICA Y COMUNICACIONES DE CUBA
Jorge E. González Lavaut; Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. "Identificación del Proceso de Variación de la Temperatura de la Mezcla Durante la Formulación de Medicamentos Inyectables Líquidos en un Reactor Químico".

26 **Título del trabajo:** Método de Control para una Cierta Clase de Plantas No-Lineales Basado en Linealización por Tramos
Nombre del congreso: IX SYMPOSIUM INTERNACIONAL DE AUTOMATIZACION EN INFORMATICA, 2009
Ciudad de celebración: Ciudad de la Habana, Cuba
Fecha de celebración: 09/02/2009
Fecha de finalización: 13/02/2009
Entidad organizadora: MINISTERIO DE LA INFORMÁTICA Y COMUNICACIONES DE CUBA
Fernando J. Castillo García; Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez; Tomás Ciudad Sobrino. "Método de Control para una Cierta Clase de Plantas No-Lineales Basado en Linealización por Tramos".

27 **Título del trabajo:** Predictor de Smith Modificado Mediante un Modelo Interno, Robusto a Perturbaciones Externas No Medibles
Nombre del congreso: IX SYMPOSIUM INTERNACIONAL DE AUTOMATIZACION EN INFORMATICA, 2009
Ciudad de celebración: Ciudad de la Habana, Cuba
Fecha de celebración: 09/02/2009
Fecha de finalización: 13/02/2009
Entidad organizadora: MINISTERIO DE LA INFORMÁTICA Y COMUNICACIONES DE CUBA
Ivón Benítez González; Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. "Predictor de Smith Modificado Mediante un Modelo Interno, Robusto a Perturbaciones Externas No Medibles".

28 **Título del trabajo:** Fractional Dynamics Analysis of an Ultracapacitor Based Buck-Boost Power Electronic Converter
Nombre del congreso: 3ER IFAC WORKSHOP ON FRACTIONAL DIFFERENTIATION AND ITS APPLICATION
Ciudad de celebración: Ankara, Turquía

Fecha de celebración: 05/11/2008
Fecha de finalización: 07/11/2008
Entidad organizadora: IFAC
Alfonso Parreño Torres; Pedro L. Roncero Sánchez-Elipe; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García. "Fractional Dynamics Analysis of an Ultracapacitor Based Buck-Boost Power Electronic Converter".

29 **Título del trabajo:** On the Relationship Between Frequency and Time-Domain Specifications in a Class of Fractional PI Controllers
Nombre del congreso: 3ER IFAC WORKSHOP ON FRACTIONAL DIFFERENTIATION AND ITS APPLICATION
Ciudad de celebración: Ankara, Turquía
Fecha de celebración: 05/11/2008
Fecha de finalización: 07/11/2008
Entidad organizadora: IFAC
Fernando J. Castillo García; Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez; Luis Sánchez Rodríguez. "On the Relationship Between Frequency and Time-Domain Specifications in a Class of Fractional PI Controllers".

30 **Título del trabajo:** Fractional II? Controller Combined with a Smith Predictor for Effective Water Distribution in a Main Irrigation Canal Pool
Nombre del congreso: 17TH IFAC WORLD CONGRESS
Ciudad de celebración: Seoul, República de Corea
Fecha de celebración: 06/07/2008
Fecha de finalización: 11/07/2008
Entidad organizadora: IFAC
Fernando J. Castillo García; Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle. "Fractional II? Controller Combined with a Smith Predictor for Effective Water Distribution in a Main Irrigation Canal Pool".

31 **Título del trabajo:** Robust Fractional Order PI Controller for a Main Irrigation Canal Pool
Nombre del congreso: 17TH IFAC WORLD CONGRESS
Ciudad de celebración: Seoul, República de Corea
Fecha de celebración: 06/07/2008
Fecha de finalización: 11/07/2008
Entidad organizadora: IFAC
Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez; Luis Sánchez Rodríguez; Fernando J. Castillo García; Antonio Linares Sáez. "Robust Fractional Order PI Controller for a Main Irrigation Canal Pool".

32 **Título del trabajo:** System Identification for Control of a Main Irrigation Canal Pool
Nombre del congreso: 17TH IFAC WORLD CONGRESS
Ciudad de celebración: Seoul, República de Corea
Fecha de celebración: 06/07/2008
Fecha de finalización: 11/07/2008
Entidad organizadora: IFAC
Raúl Rivas Pérez; Vicente Feliu Batlle; Fernando J. Castillo García; Antonio Linares Sáez. "System Identification for Control of a Main Irrigation Canal Pool".

33 **Título del trabajo:** Comparación de Esquemas de Control Clásicos para la Compensación de la Fricción sobre el Lazo Interno de un Robot Flexible de 1 G.D.L.
Nombre del congreso: XXVII JORNADAS DE AUTOMÁTICA
Ciudad de celebración: Almería, Andalucía, España
Fecha de celebración: 06/09/2006
Fecha de finalización: 09/09/2006
Entidad organizadora: CEA

Fernando J. Castillo García; Vicente Feliu Batlle; José A. Somolinos Sánchez. "Comparación de Esquemas de Control Clásicos para la Compensación de la Fricción sobre el Lazo Interno de un Robot Flexible de 1 G.D.L.".

34 **Título del trabajo:** Fractional Robust Control to Delay Changes in Main Irrigation Canals
Nombre del congreso: 16TH IFAC WORLD CONGRESS
Ciudad de celebración: Praga, República Checa
Fecha de celebración: 04/07/2005
Fecha de finalización: 08/07/2005
Entidad organizadora: IFAC
Vicente Feliu Batlle; Raúl Rivas Pérez; Fernando J. Castillo García. "Fractional Robust Control to Delay Changes in Main Irrigation Canals".

35 **Título del trabajo:** Estudio Preliminar del Comportamiento Dinámico de un Nuevo Brazo Flexible de 6 Grados de Libertad
Nombre del congreso: XXV JORNADAS DE AUTOMÁTICA
Ciudad de celebración: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Fecha de celebración: 08/09/2004
Fecha de finalización: 10/09/2004
Entidad organizadora: CEA
Fernando J. Castillo García; José A. Somolinos Sánchez; Vicente Feliu Batlle. "Estudio Preliminar del Comportamiento Dinámico de un Nuevo Brazo Flexible de 6 Grados de Libertad".

36 **Título del trabajo:** Robust Control of a Very Lightweight One Degree-Of-Freedom Flexible Arm with Changes in the Tip Mass and Inertia
Nombre del congreso: AUTOMATION CONGRESS, 2004. PROCEEDINGS. WORLD
Ciudad de celebración: Sevilla, Andalucía, España
Fecha de celebración: 28/06/2004
Fecha de finalización: 01/07/2004
Entidad organizadora: IEEE
Francisco Ramos de la Flor; Fernando J. Castillo García; José A. Somolinos Sánchez; Vicente Feliu Batlle. "Robust Control of a Very Lightweight One Degree-Of-Freedom Flexible Arm with Changes in the Tip Mass and Inertia".

37 **Título del trabajo:** Dynamic Behaviour of a New 6 Degree-of-freedom Flexible Arm
Nombre del congreso: 13 INTERNATIONAL SYMPOSIUM ON MEASUREMENT AND CONTROL IN ROBOTICS, ISMCR'03
Ciudad de celebración: Arganda del Rey, Madrid, Comunidad de, España
Fecha de celebración: 11/12/2003
Fecha de finalización: 12/12/2003
Entidad organizadora: CSIC
Fernando J. Castillo García; José A. Somolinos Sánchez; Vicente Feliu Batlle. "Dynamic Behaviour of a New 6 Degree-of-freedom Flexible Arm".

Trabajos presentados en jornadas, seminarios, talleres de trabajo y/o cursos nacionales o internacionales

1 **Título del trabajo:** Robot Autónomo para la Limpieza Automática de Huertas Solares
Nombre del evento: NIDays 2011: Foro Tecnológico sobre Diseño Gráfico de Sistemas
Ciudad de celebración: Bilbao, País Vasco, España
Fecha de celebración: 15/03/2011
Fecha de finalización: 15/03/2011
Entidad organizadora: NATIONAL INSTRUMENTS SPAIN, S.L.
Fernando J. Castillo García; Miguel Montero Domínguez. "Robot Autónomo para la Limpieza Automática de Huertas Solares".

2 **Título del trabajo:** Control de Movimiento
Nombre del evento: NIDays 2010: Foro Tecnológico sobre Diseño Gráfico de Sistemas
Ciudad de celebración: Madrid, Madrid, Comunidad de, España
Fecha de celebración: 16/03/2010
Fecha de finalización: 16/03/2010
Entidad organizadora: NATIONAL INSTRUMENTS SPAIN, S.L.
Fernando J. Castillo García. "Control de Movimiento".

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

Organización de actividades de I+D+i

Título de la actividad: Congreso nacional "XXV Jornadas de Automática" (2004).
Tipo de actividad: Miembro del Comité Organizador **Ámbito geográfico:** Nacional
Entidad convocante: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad convocante: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Fecha de inicio-fin: 08/09/2004 - 10/09/2004 **Duración:** 3 días

Gestión de I+D+i

1 **Nombre de la actividad:** Director de la Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo
Tipología de la gestión: Gestión de entidad
Funciones desempeñadas: Gestión: RRHH, Académico, Estratégico
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de inicio: 15/01/2019 **Duración:** 9 meses - 15 días

2 **Nombre de la actividad:** Director del Instituto de Desarrollo Industrial
Tipología de la gestión: Gestión de acciones y proyectos de I+D+I
Funciones desempeñadas: Gestión: RRHH, Proyectos I+D, Equipamiento técnico y Cursos de Formación
Entidad de realización: FUNDACION PARQUE CIENTIFICO Y TECNOLOGICO DE ALBACETE
Fecha de inicio: 16/02/2009 **Duración:** 3 años - 9 meses - 15 días

Otros méritos

Estancias en centros públicos o privados

1
Entidad de realización: Universidad de Ibagué **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Facultad de Ingeniería
Ciudad entidad realización: Ibagué, Colombia
Fecha de inicio-fin: 10/07/2017 - 14/07/2017 **Duración:** 5 días
Objetivos de la estancia: Invitado/a
Tareas contrastables: Seminario de Robots comandado mediante cables

2
Entidad de realización: Università degli studi di Cassino e del Lazio Meridionale **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Facultad de Ingeniería
Ciudad entidad realización: Cassino, Lazio, Italia
Fecha de inicio-fin: 13/05/2017 - 03/07/2017 **Duración:** 21 días
Objetivos de la estancia: Invitado/a
Tareas contrastables: Seminario de Robótica paralela y Seminario de Visión por Computados

3
Entidad de realización: Universidad de Ibagué **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Facultad de Ingeniería
Ciudad entidad realización: Ibagué, Colombia
Fecha de inicio-fin: 11/07/2016 - 16/07/2016 **Duración:** 5 días
Objetivos de la estancia: Invitado/a
Tareas contrastables: Seminario de Robots comandado mediante cables

4
Entidad de realización: Università degli studi di Cassino e del Lazio Meridionale **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Facultad de Ingeniería
Ciudad entidad realización: Cassino, Lazio, Italia
Fecha de inicio-fin: 10/04/2013 - 11/10/2013 **Duración:** 6 meses - 1 día
Objetivos de la estancia: Posdoctoral
Tareas contrastables: Investigación en robótica paralela: robots comandados con hilos / Realización de cursos de formación

Ayudas y becas obtenidas

Nombre de la ayuda: Subprograma Torres Quevedo
Finalidad: Tecnólogo
Entidad concesionaria: Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de entidad:** .
Fecha de concesión: 22/04/2010 **Duración:** 1 año
Fecha de finalización: 31/12/2010
Entidad de realización: FUNDACION PARQUE CIENTIFICO Y TECNOLOGICO DE ALBACETE
Facultad, instituto, centro: Instituto de Desarrollo Industrial

Premios, menciones y distinciones

1 **Descripción:** Premio a la investigación contra la COVID-19
Entidad concesionaria: Fundación Euro Caja Rural **Tipo de entidad:** Fundación
Ciudad entidad concesionaria: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Fecha de concesión: 2021

2 **Descripción:** Premio a la mejor aplicación nacional: "National Instruments Spain Best Application Paper Contest".
Entidad concesionaria: NATIONAL INSTRUMENTS SPAIN, S.L.
Ciudad entidad concesionaria: Madrid, Madrid, Comunidad de, España
Fecha de concesión: 15/01/2011

Acreditaciones/reconocimientos obtenidos

1 **Descripción:** Acreditación Nacional de Profesor Titular
Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación **Tipo de entidad:** .
Fecha del reconocimiento: 15/04/2013

2 **Descripción:** Acreditación Nacional de Profesor Ayudante Doctor
Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación **Tipo de entidad:** .
Fecha del reconocimiento: 25/06/2012

3 **Descripción:** Acreditación Nacional de Profesor Contratado Doctor
Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación **Tipo de entidad:** .
Fecha del reconocimiento: 25/06/2012

4 **Descripción:** Acreditación Nacional de Profesor de Universidad Privada
Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación **Tipo de entidad:** .
Fecha del reconocimiento: 25/06/2012

Resumen de otros méritos

1 **Descripción del mérito:** Socio Fundador de la Empresa Ayssel Mecatrónica S.L.
Entidad acreditante: Ayssel Mecatrónica S.L. **Tipo entidad:** Entidad Empresarial
Ciudad entidad acreditante: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Fecha de concesión: 11/07/2011

2 **Descripción del mérito:** Revisor de Artículos Especializados para las Revistas Indexadas en JCR: Automatica, Isa Transaction, Acta Press, International Journal on Control, Automation and Systems,...