CV Dictino Chaos García

Índice

1 DATOS PERSONALES 3
2 RESUMEN 3
2.1 Actividad Investigadora 3
2.2 Actividad Docente y Profesional 4
2.3 Formación Académica 5
2.4 Experiencia en Gestión y Administración 5
3 EXPERIENCIA INVESTIGADORA 6
3.1 Evaluaciones positivas 6
3.2 Publicaciones Científicas 6
3.3 Libros y Capítulos de libro 11
3.4 Conferencias y congresos 13
3.5 Seminarios Científicos 23
3.6 Proyectos de Investigación 27
3.7 Estancias en centros Internacionales 33
3.7.1 Estancias Pre-Doctorales 33
3.7.2 Estancias Post-Doctorales 34
3.8 Otros méritos de Investigación 35
4 EXPERIENCIA DOCENTE Y PROFESIONAL 37
4.1 Evaluaciones positivas 37
4.2 Asignaturas y puestos 37
4.2.1 Enseñanzas Regladas y Acceso 37
4.2.2 Tutorías 40
4.3 Dirección de trabajos 42
4.3.1 Dirección proyectos de fin de carrera: 42
4.3.2 Dirección de trabajos de fin de grado: 43
4.3.3 Dirección de trabajos de fin del Máster interuniversitario en Ingeniería de Sistemas y Control: 43
4.3.4 Dirección de Tesis Doctorales 44
4.4 Elaboración de material docente 45
4.4.1 Libros 45
4.4.2 Apuntes 46
4.5 Proyectos de Innovación Docente 47

4.6 Cursos de Formación Docente recibidos 54
4.7 Cursos de Formación Docente impartidos 55
4.8 Congresos Docentes 56
4.9 Experiencia Laboral 61
4.10 Otros Méritos Docentes 62
5 FORMACIÓN ACADÉMICA 64
5.1 Títulos 64
5.2 Ayudas y Becas 65
5.3 Premios 66
5.4 Cursos y Seminarios de Investigación 66
5.4.1 Pre-Doctoral 66
5.4.2 Post-Doctoral 71
6 EXPERIENCIA EN GESTIÓN Y ADMINISTRACIÓN 80
7 OTROS MÉRITOS 80
8 DILIGENCIA DE REFRENDO DE CURRÍCULUM 81

1 DATOS PERSONALES

Apellidos y Nombre: Chaos García, Dictino
Fecha de nacimiento: **Sexo:** Varón
Situación profesional actual: Profesor Titular de Universidad **Organismo:** UNED
Especialización (Códigos UNESCO): 3304.12 Dispositivos de Control, 3319.06 Transportes Marítimos (Ver 3319.09) 3301.18 Estabilidad y Control, 3319.99, 331102 Ingeniería de Control
Facultad o Escuela: ETS. Ingeniería Informática UNED
Departamento o unidad docente actual: Dep. Informática y Automática
Dirección: E.T.S. Ingeniería Informática, C\ Juan del Rosal 16, 28040 Madrid
Correo electrónico: dchaos@dia.uned.es
Web: http://ctb.dia.uned.es/personal/Dictino/
ResearcherID: S-5769-2016
ORCID: http://orcid.org/0000-0003-0132-785X
Scholar: https://scholar.google.es/citations?user=8nErnvAAAAAJ&hl=es
Scopus Author ID: 24449965300

2 RESUMEN

2.1 Actividad Investigadora

Mantengo una línea de investigación coherente, intensa y sostenida en el tiempo en torno al control de vehículos autónomos, con una especialización particular en los vehículos subactuados marinos.

Esa línea de investigación ha dado lugar a 17 publicaciones en Revistas Científicas de prestigio, estando 8 de ellas en el primer cuartil del JCR.

Soy autor y coautor en dos libros completos y dos capítulos de libro dedicados a la investigación científica. He participado en 47 Congresos Científicos Nacionales e Internacionales, además he impartido 21 seminarios sobre los temas de investigación que desarrollo. También he sido revisor de 17 artículos en revistas y congresos Nacionales e Internacionales y editor invitado de un Special Issue.

A lo largo de mi carrera he participado en 17 proyectos de I+D+I obtenidos en convocatorias competitivas, siendo además el investigador principal en uno de ellos. También participo en dos proyectos Erasmus+ y he sido director de un Proyecto de colaboración entre estudiantes y departamentos financiado por el Ministerio de Economía y Competitividad.

He realizado 3 estancias pre-doctorales y otras 2 post-doctorales en el Instituto Superior Técnico de Lisboa que está a la vanguardia del control de vehículos marinos en Europa. La primera de ellas fue financiada por la UNED, la segunda por la institución receptora a cargo de un Proyecto Europeo y la tercera con financiación mixta lo que demuestra el

interés de la institución por mi investigación. Finalmente, la última estancia fue subvencionada por los puentes de Movilidad Internacional de la UNED con cargo a fondos Europeos.

Además de los méritos anteriormente descritos, los frutos de mi investigación repercuten también en forma de transferencia de conocimiento al sector productivo con la elaboración de proyectos de Software Libre, creación de laboratorios remotos (utilizados a diario por los estudiantes de la UNED) e informes técnicos de proyecto.

2.2 Actividad Docente y Profesional

Acumulo una muy amplia experiencia Docente desde el año 2006 en los puestos de Becario FPU, Ayudante, Ayudante Doctor, Contratado Doctor y Finalmente Titular de Universidad que ha llevado asociado el reconocimiento de cuatro Trienios, dos Quinquenios de docencia y dos sexenios de investigación 2007-2012 y 2013-2018.

Durante este tiempo, he participado en numerosos Equipos Docentes en enseñanzas regladas, en particular comencé impartiendo las prácticas de la asignatura Automática I como Becario UNED, más tarde ya como ayudante me incorporé al Equipo Docente cuatro asignaturas de Licenciatura, dos de Grado, dos en un Máster Interuniversitario con la UCM y otra en un Máster de la ETSI De Informática. Todo ello sin contar las asignaturas de Trabajo de Fin de grado y Máster asociadas a los mismos.

También imparto docencia en el curso de Acceso a la Universidad y en las asignaturas de prácticas del Máster.

La calidad de la docencia se encuentra también avalada por las encuestas realizadas a los estudiantes que demuestran un alto nivel de satisfacción con la docencia recibida (estando en la gran mayoría de las encuestas por encima de la media de la titulación).

Además de los puestos desempeñados como Profesor de la UNED soy tutor desde 2005 del centro asociado de las Rozas y posteriormente de las Tablas.

Durante este tiempo he tutorizado 9 asignaturas diferentes. En una de ellas he recibido la Venia Docendi que es el reconocimiento de la máxima idoneidad al perfil de una tutoría que puede recibir un tutor de la UNED. Estas tutorías cubren además todas las modalidades posibles (tutor presencial, aulas AVIP y tutor intercampus).

Para mantener la calidad de la docencia he participado en 14 congresos docentes Internacionales y he recibido 5 cursos de formación docente. También he participado en 20 proyectos de Innovación Docente de la UNED, siendo investigador principal en 2 de ellos.

Las actividades docentes se complementan con la elaboración de numerosos materiales docentes siendo coautor de 3 libros docentes y autor de numerosos apuntes de las diversas asignaturas de Máster y tutorías. Asimismo, he realizado la grabación de numerosas clases en videos para favorecer la formación a distancia de los estudiantes.

También he participado en dos programas de radio, el primero de divulgación científica acerca de los laboratorios virtuales y remotos y el segundo de presentación del Grado en Ingeniería Informática, emitido en Radio Nacional de España.

Finalmente he dirigido 10 proyectos de fin de carrera, dos de fin de grado y 12 de fin de máster. Además, he sido miembro evaluador de diversos tribunales en numerosos proyectos de fin de Carrera y de fin de Máster y defensas de Doctorado.

2.3 Formación Académica

A lo largo de mi carrera académica he recibido una intensa formación, en primer lugar soy Licenciado en Física por la Universidad Complutense de Madrid en 2004 con un expediente de 2.4 puntos.

Seguidamente, en el año 2005 obtuve el certificado de aptitud pedagógica.
A continuación, inicié los estudios de Doctorado con mención de Calidad consiguiendo el DEA con calificación de sobresaliente en 2006.

En el año 2010 culminé el Doctorado en Ingeniería de Sistemas y Automática con una Tesis con Mención Europea que obtuvo la máxima calificación de Sobresaliente Cum Laude por unanimidad y que fue galardonada con el Premio Extraordinario de Doctorado.
Mi formación académica e investigadora ha sido amplia y continuada durante todos estos años recibiendo 24 cursos y seminarios de especialización pre-doctorales así como 35 post-doctorales.

Dicha formación académica se compagina con la obtención de diferentes ayudas y becas (beca FPU y contrato asociado, ayuda para estancias breves de la UNED, Ayuda de Puentes de Movilidad.)

2.4 Experiencia en Gestión y Administración

Soy Coordinador del Título de Grado en Ingeniería Informática de la ETSI De Ingeniería Informática de la UNED, con efectos de 3 de octubre de 2017.

Durante este tiempo he tenido una participación activa y constante en las Comisiones y Consejos de Departamento.

También he sido miembro activo en las reuniones de coordinación del Máster Interuniversitario UNED-UCM.

Además, he sido Mantenedor de Infraestructuras científicas del departamento (laboratorios remotos y así como repositorios de trabajo común).

Adicionalmente soy Secretario de la Red temática de Investigación AUTOMAR.

3 EXPERIENCIA INVESTIGADORA

3.1 Evaluaciones positivas

Dos sexenios de investigación

Periodo 2007-2012 y 2013-2018.

3.2 Publicaciones Científicas

A continuación se detallan las publicaciones en revistas científicas así como sus índices de calidad:

JMR

Título: A controller design by QFT methodology for dynamic positioning of a moored platform
Autores: Rocío Muñoz Mansilla, Joaquín Aranda Almansa, José Manuel Díaz Martínez, Sebastián Dormido Canto, Dictino Chaos García.
Revista: Journal of Maritime Research. Volumen 3 nº 3, Pp. 37-52
Editorial: Spanish Society of Maritime Research (SEECMAR)
País de publicación: España **Año:** 2006 **ISSN:** 1697-4840
Indicios de calidad: La revista es de contenido exclusivamente científico siendo todos sus artículos de investigación.
Los trabajos se evalúan por medio de un sistema de revisión externa por pares. Las publicaciones se realizan en inglés con resúmenes en castellano. El 80% de los trabajos publicados en este volumen son externos a la entidad que realiza la publicación, de los cuales el 40% son artículos extranjeros y el 20% artículos de colaboración. Indexación en: SCImago, Scopus, Latindex, Marine Technology Abstracts, BMT Abstracts, ICYT-CINDOC, MIAR, Ariadna, Rebiun, Dialnet, Centro de Documentación del Transporte, Tecnociencia, UPCommons.

JMR

Título: Application of an aeronautic control for ship path following
Autores: David Moreno Salinas, Dictino Chaos García, Joaquín Aranda Almansa, Rocío Muñoz Mansilla, José Manuel Díaz, Sebastián Dormido Canto.
Revista: Journal of Maritime Research. Volumen 6 nº 2, Pp. 71-82
Editorial: Spanish Society of Maritime Research (SEECMAR)
País de publicación: España **Año:** 2009 **ISSN:** 1697-4840
Indicios de calidad: Publicaciones en inglés con resúmenes en castellano. El artículo tiene visibilidad internacional siendo citado por autores extranjeros. **Citas: 5 Scholar**.
La revista es de contenido exclusivamente científico siendo todos sus artículos de investigación. Sistema de revisión externa por pares. Todos los trabajos son externos a la entidad que realiza la publicación. Un 36.84% de artículos de colaboración internacional en el año 2009. Indexación en SCImago, Scopus, Latindex, MT Abstracts, BMT Abstracts, ICYT-CINDOC, MIAR, Ariadna, Rebiun, Dialnet, CD del Transporte, Tecnociencia, UPCommons.

IET

Título: Robust Control for high speed crafts using QFT and Eigenstructure Assigment
Autores: Rocío Muñoz Mansilla, Joaquín Aranda Almansa, José Manuel Díaz, Dictino Chaos García.
Revista: IET Control Theory & Applications. Volumen 4 Pp. 1265-1276
Editorial INST ENGINEERING TECHNOLOGY-IET
País de publicación: Inglaterra **Año:** 2010 **ISSN:** 1751-8644 **DOI:**10.1049/iet-cta.2009.0152
Indicios de calidad: Índice de impacto **1.283 base JCR** año 2010
Q2: Posición de la revista 97/247 área Engineering, Electric & Electronic
Citas: 4 WoS, 6 Scopus y **16 Scholar**.

JMR

Título: Hardware in the loop simulation benchmark for autonomous marine vehicles
Autores: Alejandro Moreno Astorga, David Moreno Salinas, Dictino Chaos García, Joaquín Aranda Almansa
Revista: Journal of Maritime Research. Volumen 8 nº 1, Pp. 3-18
Editorial: Spanish Society of Maritime Research (SEECMAR)
País de publicación: España **Año:** 2011 **ISSN**: 1697-4840
Indicios de calidad: Índice de impacto **0.127 base SJR** año 2010
La revista es de contenido exclusivamente científico siendo todos sus artículos de investigación. Los trabajos se evalúan por medio de un sistema de revisión externa por pares. Las publicaciones se realizan en inglés con resúmenes en castellano. El 83% de los trabajos publicados en este volumen son externos a la entidad que realiza la publicación. Contando además la revista con un 8.33% de artículos de colaboración internacional en el año 2010. La revista se encuentra indexada en: SCImago, Scopus - Elsevier, Latindex, Marine Technology Abstracts, BMT Abstracts, ICYT-CINDOC, MIAR, Ariadna, Rebiun, Dialnet, Centro de Documentación del Transporte, Tecnociencia, UPCommons.

IET

Título: Application of quantitative feedback theory techniques for the control of a non-holonomic underactuated hovercraft
Autores: Rocío Muñoz Mansilla, Dictino Chaos García, Joaquín Aranda Almansa, José Manuel Díaz
Revista: IET Control Theory & Applications. Volumen 6 iss 14, pp. 2188-2197
Editorial INST ENGINEERING TECHNOLOGY-IET
País de publicación Reino unido **ISSN** 1751-8644 **DOI:**10.1049/iet-cta.2011.0225
Indicios de calidad: Índice de impacto **1.717 base JCR** año 2012
Q1: Posición de la revista 14/57 Área Instruments & Instrumentation
Citas: 7 WoS, **8 Scholar**

RIAI

Título: Aplicación de técnicas de control robusto QFT a sistemas navales
Autores: Rocío Muñoz Mansilla, Joaquín Aranda Almansa, José Manuel Díaz, Dictino Chaos García
Revista: RIAI revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. Vol. 9 Pp. 231-243
Editorial: Elsevier
País de publicación España **ISSN** 1697-7912 **DOI:** 10.1016/j.riai.2012.05.011
Indicios de calidad: Índice de impacto **0.375 base JCR** año 2012
Posición de la revista 52/59 área Automation & Control Systems

SENSORS LAB

Título: Virtual and remote robotic laboratory using EJS, Matlab and LabVIEW
Autores: Dictino Chaos García, Jesús Chacón Sombría, José Antonio López Orozco, Sebastián Dormido Bencomo.
Revista: Sensors. Volumen 13 (2) Pp. 2595-2612
Editorial: MDPI - Open Access Publishing
País de publicación Suiza **ISSN** 1424-8220 **DOI:** 10.3390/s130202595
Indicios de calidad: Índice de impacto **2.048 base JCR** año 2013
Q1: Posición de la revista 10/57 área Instruments & Instrumentation
Citas: 40 WoS, **69 Scholar**

SENSORS ROB

Título: A Mobile Robots Experimental Environment with Event-Based Wireless Communication
Autores: María Guinaldo, Ernesto Fábregas, Gonzalo Farías, Sebastián Dormido-Canto, Dictino Chaos, José Sánchez, Sebastián Dormido.
Nombre revista: Sensors. Volumen 13(7), Pp. 9396-9413
Editorial: MDPI - Open Access Publishing
País de publicación Suiza **ISSN** 1424-8220 **DOI:** 10.3390/s130709396
Indicios de calidad: Índice de impacto **2.048 base JCR** año 2013
Q1: Posición de la revista 10/57 área Instruments & Instrumentation
Citas: 14 WoS, **23 Scholar**

JAM

Título: Identification of a Surface Marine Vessel Using LS-SVM
Autores: David Moreno Salinas, Dictino Chaos García, Jesús Manuel de la Cruz, Joaquín Aranda.
Revista: Journal of Applied Mathematics. Vol. 2013 Pp.1-11
Editorial: HINDAWI PUBLISHING CORPORATION
País de publicación Estados Unidos (NY) **ISSN** 1110-757X **DOI:** 10.1155/2013/803548
Indicios de calidad: Índice de impacto **0.720 base JCR** año 2013
Q3: Posición de la revista 130/251 área Mathematics Applied
Recensionado en prensa: http://www.agenciasinc.es/Noticias/Matematicas-para-reproducir-como-navega-un-barco-por-el-mar Y en http://divulgauned.es/?p=3447
Citas: 6 WoS, 12 Scopus, **15 Scholar**

RIAI

Título: Control no lineal de un aerodeslizador no holonómico con acciones de control limitadas
Autores: Dictino Chaos García, David Moreno Salinas, Rocío Muñoz Mansilla, Joaquín Aranda Almansa.
Revista: RIAI revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial. Vol. 10 Pp. 402-412
Editorial: Elsevier
País de publicación España **ISSN** 1697-7912 **DOI** 10.1016/j.riai.2013.05.012
Indicios de calidad: Índice de impacto **0.053 base JCR** año 2013
Posición de la revista 58/59 área Automation & Control Systems
Citas: 3WoS, **4 Scholar**

MPE NLC

Título: Nonlinear Control for Trajectory Tracking of a Nonholonomic RC-hovercraft with Discrete Inputs
Autores: Dictino Chaos, David Moreno-Salinas, Rocío Muñoz-Mansilla y Joaquín Aranda
Revista: Mathematical Problems in Engineering. Special issue "New Developments in Sliding Mode Control and Its Applications", **Pp.** 1-16
Editorial: HINDAWI PUBLISHING CORPORATION
País de publicación Estados Unidos (NY) **ISSN**: 1024-123X **DOI:** 10.1155/2013/589267
Indicios de calidad: Índice de impacto **1.082 base JCR** año 2013
Q2: Posición de la revista 33/87 área Engineering, Multidisciplinary
Citas: 3 WoS, 6 Scopus, **6 Scholar**

MPE SVM

Título: Semiphysical Modelling of a Surface Craft with LS-SVM
Autores: David Moreno Salinas, Dictino Chaos García, Eva Besada-Portas, José Antonio López-Orozco, Jesús Manuel de la Cruz, Joaquín Aranda
Revista: Mathematical Problems in Engineering**. Pp.** 1-13
Editorial: HINDAWI PUBLISHING CORPORATION
País de publicación Estados Unidos (NY) **ISSN** 1024-123X **DOI:** 10.1155/2013/890120
Indicios de calidad: Índice de impacto **1.082 base JCR** año 2013
Q2: Posición de la revista 33/87 área Engineering, Multidisciplinary
Citas: 2 WoS, 4 Scopus, **9 Scholar**

CSM

Título: Customized online laboratory experiments. A general tool and its application to the Furuta inverted pendulum.
Autores: Daniel Galán, Dictino Chaos, Luis de la Torre, Ernesto Aranda y Ruben Heradio
Revista: IEEE Control Systems Magazine (CSM).Vol 39 Iss 5, Pp. 75-87, Oct 2019
Editorial: IEEE Control Systems Society
País de publicación Estados Unidos **ISSN** 1066-033X **DOI:** 10.1109/MCS.2019.2925256
Indicios de calidad: Índice de impacto **7.471 base JCR** año 2019
Q1: Posición de la revista **5/63** Automation and Control Systems

ISA

Título: Robust Switched Control of an Air Levitation System with Minimum Sensing.
Autores: Dictino Chaos, Jesús Chacón, Ernesto Aranda-Escolástico y Sebastián Dormido Bencomo
Revista: ISA Transactions, **Vol** 96 **Pp.** 327-336 (2020)
Editorial: Elsevier
País de publicación Estados Unidos **ISSN** 0019-0578 **DOI:** https://doi.org/10.1016/j.isatra.2019.06.020
Indicios de calidad: Índice de impacto **5,468 base JCR** año 2020
Q1: Posición **11/90** en Engineering Multidisciplinary y **13/63** en Automation & Control Systems
https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0019057819302812

TIE

Título: Simulation and experimental results of a new control strategy for point stabilization of nonholonomic mobile robots
Autores: Ernesto Fábregas, Gonzalo Farías, Ernesto Aranda-Escolástico, Gonzalo García, Dictino Chaos, Sebastián Dormido Canto y Sebastián dormido Bencomo
Revista: IEEE Transactions on Industrial Electronics. Vol. 67, Iss. 8. Agosto 2020.
Editorial: IEEE Control Systems Society
País de publicación Reino Unido **ISSN** 0278-0046 **DOI:** 10.1109/TIE.2019.2935976
Indicios de calidad: Índice de impacto **8,236 base JCR** año 2020
Q1: Posición **18/273** Engineering Electrical & Electronics **5/63** Automation & Control Systems

IE3 Access

Título: Fault-Tolerant Control for AUVs Using a Single Thruster
Autores: Dictino Chaos, David Moreno-Salinas y Joaquín Aranda.
Revista: IEEE Access . Vol. 10, pp. 22123-22139. Febrero de 2022.
Editorial: IEEE-INST ELECTRICAL ELECTRONICS ENGINEERS INC
País de publicación Estados Unidos (NJ) **ISSN** 2169-3536 **DOI:** 10.1109/ACCESS.2022.3152190
Indicios de calidad: Índice de impacto 3.367 base JCR año 2020
Q1: Posición 71/319 Engineering Electrical & Electronics

IE3 Transactions

Título: Using IoT-Type Metadata and Smart Web Design to Create User Interfaces Automatically
Autores: Luis de la Torre, Jesus Chacon, Dictino Chaos, Ruben Heradio y Rajarathnam Chandramouli.

Revista: IEEE Transactions on Industrial Informatics in, vol. 19, no. 3, pp. 3109-3118. Marzo de 2023.
Editorial: IEEE-INST ELECTRICAL ELECTRONICS ENGINEERS INC
País de publicación Estados Unidos (NJ) **ISSN** 1551-3203
DOI: 10.1109/TII.2022.3186638
Indicios de calidad: Índice de impacto **11.648 base JCR** año 2021
Q1: Posición 3/65 AUTOMATION & CONTROL SYSTEMS y 4/112 COMPUTER SCIENCE, INTERDISCIPLINARY APPLICATIONS Engineering Electrical & Electronics

3.3 Libros y Capítulos de libro

A continuación se detallan los libros y capítulos de libro relacionados con la actividad investigadora. Para consultar el resto de libros véase el apartado 4.4.1 material Docente (página 45).

2006 RAMI 1

Título: Control problems in marine vehicles: Some experiences in stabilization and tracking control
Autores: Joaquín Aranda Almansa, Jesús Manuel de la Cruz, Rocío Muñoz Mansilla, Dictino Chaos García, José Manuel Díaz Martínez, Sebastián Dormido Canto, José María Riola
Clave: Capítulo
Colección: Robotics and Automation in the Maritime Industries
Volumen: 1 **Pág. desde** 1 **Pág. hasta** 20
Editorial: Producción Gráfica Multimedia (PGM)
País de publicación: España **Año:** 2006 **ISBN**: 978-84-611-3915-6
Indicios de calidad: Reúne una selección de los mejores trabajos de investigadores en Automática Marina de España. Ha sido editado por investigadores de reconocido prestigio en el área y distribuido en abierto, con una gran difusión a nivel internacional (1038 descargas hasta el año 2014, de las cuales el 93% son internacionales).
Citado en publicaciones extranjeras http://roboticsproceedings.org/rss09/p46.pdf
Traducciones a otras lenguas Publicación en lengua inglesa

2006 RAMI 2

Título: Interactive software tools for robust control: application to marine systems
Autores: José Manuel Díaz Martínez, Sebastián Dormido Bencomo, Joaquín Aranda Almansa
Sebastián Dormido Canto, Rocío Muñoz Mansilla, Dictino Chaos García
Clave: Capítulo
Colección Robotics and Automation in the Maritime Industries
Volumen: 1 **Pág. Desde:** 21 **Pág. hasta:** 41
Editorial: Producción Gráfica Multimedia (PGM)

País de publicación: España **Año:** 2006 **ISBN:** 978-84-611-3915-6
Indicios de calidad: Libro distribuido en abierto, con una gran difusión a nivel internacional (1038 descargas hasta el año 2014, de las cuales el 93% son internacionales).
Citado en publicaciones extranjeras http://roboticsproceedings.org/rss09/p46.pdf
Traducciones a otras lenguas: Publicación en lengua inglesa

2011 TH

Título: Control No Lineal de Vehículos Marinos Subactuados No Holonomos
Autores: Dictino Chaos García
Clave: Libro
Volumen: 1 **Pág. Desde:** 1 **Pág. hasta:** 283
Editorial: Editorial Académica Española
País de publicación: España **Año:** 2011 **ISBN:** 978-3-8473-6244-9
Indicios de calidad: Monografía publicada en una editorial de prestigio, en el cual se aborda de modo exhaustivo y completo un tema de investigación original. Sometido a un proceso de selección editorial. Se encuentra a la venta en las principales cadenas de distribución.

2012 AG

Título: Ajuste óptimo de funciones mediante algoritmos genéticos. Una implementación en JAVA.
Autores: Carlos Martín Fernandez, Dictino Chaos García
Clave: Libro
Volumen: 1 **Pág. Desde** 1 **Pág. hasta** 401
Editorial: Editorial Académica Española
País de publicación: España **Año:** 2012 **ISBN:** 978-3-8484-6657-3
Indicios de calidad: Monografía publicada en una editorial de prestigio, en el cual se aborda de modo exhaustivo y completo un tema de investigación original. Sometido a un proceso de selección editorial. Se encuentra a la venta en las principales cadenas de distribución.

3.4 Conferencias y congresos

2005 JJAA Alicante

Título: Entorno de simulación interactiva para el control de posicionamiento dinámico de una plataforma marina amarrada
Autores: Joaquín Aranda Almansa, Dictino Chaos García, Sebastián Dormido Canto, José Manuel Díaz, Martínez, Rocío Muñoz Mansilla
Entidad organizadora: Universidad de Alicante, Universidad Miguel Hernández de Elche y Comité Español de Automática
Congreso: XXVI Jornadas de automática
Tipo de participación: Poster
ISBN 84-689-0730-8 Volumen 1 pp. 787-794
Lugar: Alicante **Fecha** 7-9/9/2005
Citas: 2 Scholar

2006 MT

Título: QFT design of a dynamic positioning system for a moored floating platform
Entidad organizadora: Universidad Politécnica de Cataluña
Autores: Rocío Muñoz Mansilla, Joaquín Aranda Almansa, Sebastián Dormido Canto, José Manuel Díaz Martínez, Dictino Chaos García.
Congreso Internacional: 3rd. International Congress on Maritime Technological Innovations and Maritime History Martime Transport III 2006
Tipo de participación: Ponencia
ISBN: 84-689-8505-8 Volumen 3 pp. 751-760
Lugar: Barcelona **Fecha:** 16-19/5/2006

2006 ACE

Título: Benchmark control problems for a non-linear underactuated hovercraft: a simulation laboratory for control testing
Autores: Joaquín Aranda Almansa, Dictino Chaos García, Sebastián Dormido Canto, Rocío Muñoz Mansilla, José Manuel Díaz Martínez
Entidad organizadora: Universidad Nacional de Educación a Distancia y Universidad Politécnica de Madrid.
Congreso Internacional: 7th IFAC Symposiun Advances in Control Education
Tipo de participación: Ponencia
ISBN: 978-3-902661-07-4 Volumen 7 part1 Pp. 463-468 **DOI:** 10.3182/20060621-3-ES-2905.00080
Lugar: Madrid **Fecha:** 21-23/6/2006
Citas: 3 Scholar

2006 JJAA Almería

Título: Un problema Benchmark de control no lineal: estabilización y seguimiento de trayectoria de un aerodeslizador de radio control
Autores: Joaquín Aranda Almansa, Dictino Chaos García, Sebastián Dormido Canto, José Manuel Díaz Martínez, Rocío Muñoz Mansilla

Entidad organizadora: Universidad de Almería y Comité Español de Automática
Congreso: XXVII Jornadas de automática
Tipo de participación: Poster
ISBN 84-689-9417-0 Volumen 1 Pp. 809-816
Lugar: Almería **Fecha:** 6-8/9/2006

2006 MCMC HOV

Título: A control for tracking and stabilization of an underactuated non-linear R.C. Hovercraft
Autores: Joaquín Aranda Almansa, Dictino Chaos García, Sebastián Dormido Canto, Rocío Muñoz Mansilla, José Manuel Díaz Martínez
Entidad organizadora: Instituto Superior Técnico de Lisboa
Congreso Internacional: 7th IFAC Conference on Manoeuvring and Control of Marine Craft
Tipo de participación: Ponencia, 6 pág.
Lugar: Lisboa **Fecha:** 20-22/9/2006
Citas: 7 Scholar

2006 MCMC QFT

Título: Robust control design by QFT methodology for dynamic positioning problem of a moored floating platform
Autores: Rocío Muñoz Mansilla, Joaquín Aranda Almansa, José Manuel Díaz Martínez, Sebastián Dormido Canto, Dictino Chaos García
Entidad organizadora: Instituto Superior Técnico de Lisboa
Congreso Internacional: 7th IFAC Conference on Manoeuvering and Control of Marine Craft
Tipo de participación: Ponencia, 6 pág.
Lugar: Lisboa **Fecha:** 20-22/9/2006
Citas: 4 Scopus, **4 Scholar**

2007 ECC

Título Non-linear QFT Robust Control of and Underactuated RC Hovercraft
Autores: Rocío Muñoz Mansilla, Joaquín Aranda Almansa, José Manuel Díaz Martínez, Sebastián Dormido Canto, Dictino Chaos García
Clave: Artículo
Congreso Internacional: European Control Conference 2007 (ECC'07)
ISBN 978-3-9524173-8-6 Pp. 1422-1429 **DOI:** 10.23919/ECC.2007.7068962
Editorial: European Union Control Association EUCA, and Institute of Communication and Computer Systems of the National Technical University of Athens ICCS-NTUA.
País de publicación: kos, Grecia **Año:** 2-5/7/2007
Citas: 3 Scholar

2007 ACC

Título: Interactive Generation of Plant Templates for Robust Control
Autores: José Manuel Díaz Martínez, Sebastián Dormido Canto, Joaquín Aranda Almansa, Rocío Muñoz Mansilla, Dictino Chaos García
Entidad organizadora: The American Automatic Control Council (AACC)
Congreso Internacional: AACC. American Control Conference 2007
Tipo de participación: Ponencia
ISBN 1-4244-0989-6 Volumen 7 pp. 212-217, **DOI:** 10.1109/ACC.2007.4282627
Lugar: New York City, USA **Fecha:** 11-13/7/2007

2007 JJAA Huelva

Título: Simulación de un Aerodeslizador Mediante Aproximaciones de Eventos Discretos
Autores: Dictino Chaos García, Joaquín Aranda Almansa, Rocío Muñoz Mansilla, José Manuel Díaz Martínez, Jesús M. De la Cruz
Entidad organizadora: Universidad de Huelva y Comité Español de Automática
Congreso: XXVIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: poster
ISBN 978-84-690-7497-8 Volumen 1 Pp. 1-6
Lugar: Huelva **Fecha:** 5-7/9/2007

2007 CAMS DEVS

Título: Discrete Event Based Approach to the Simulation of a Continuous Naval System
Autores: Dictino Chaos García, Joaquín Aranda Almansa, Rocío Muñoz Mansilla, José Manuel Díaz Martínez, Jesús M. De la Cruz
Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control
Congreso Internacional: IFAC Control Applications in Marine Systems 2007
Tipo de participación: ponencia
ISBN: 978-3-902661-62-3 Vol. 7 part 1, pp. 223-228 **DOI:** 10.3182/20070919-3-HR-3904.00040
Lugar Bol, Croacia **Fecha:** 19-21/9/2007

2007 CAMS QFT

Título: A robust QFT-eigenstructure assignment control method for the coupled dynamics in high-speed crafts
Autores: Rocío Muñoz Mansilla, Joaquín Aranda Almansa, José Manuel Díaz Martínez, Sebastián Dormido Canto, Dictino Chaos García
Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control
Congreso Internacional: IFAC Control Applications in Marine Systems 2007
Tipo de participación: ponencia
ISBN: 978-3-902661-62-3 Vol. 7 part 1 pp. 141-146 **DOI:** 10.3182/20070919-3-HR-3904.00026
Lugar: Bol, Croacia **Fecha:** 19-21/9/2007

2008 WC

Título: Identification of the longitudinal and transversal dynamics of a fast Ferry
Autores: Rocío Muñoz Mansilla, Joaquín Aranda Almansa, José Manuel Díaz Martínez, Dictino Chaos García, Jesús M. De la Cruz
Entidad organizadora: IFAC
Congreso Internacional: Procedings del 17th IFAC WORLD CONGRESS
Editorial IEEE
ISBN: 978-3-902661-00-5 Vol. 41 part 2 pp. 15967-15972 DOI: 10.3182/20080706-5-KR-1001.02699
Lugar: Seul, Korea **Fecha:** 6-11/7/2008
CORE C 2014 y ERA 2010
Citas: 1 Scholar

2008 JJAA Tarragona

Título Control coordinado de formaciones de vehículos no tripulados.
Autores Joaquín Aranda Almansa, David Moreno Salinas, Dictino Chaos García, José Manuel Díaz Martínez, Rocío Muñoz Mansilla, Jesús M. de la Cruz
Entidad organizadora Universitat Rovira i Virgili y CEA
Congreso: XXXIX Jornadas de Automática
Tipo de participación: poster
ISBN 978-84-691-6883-7 Volumen 1 pp. 1-6
Lugar: Tarragona **Fecha:** 3-5/9/2008

2009 ECC

Título: Coordinated Control and Crash Avoidance Logic
Autores: David Moreno Salinas, Joaquín Aranda Almansa, Dictino Chaos García, Jesús M. De la Cruz, José Manuel Díaz Martínez
Entidad organizadora: European Union Control Association EUCA, and Computer and Automation Research Institute of the Hungarian Academy of Sciences.
Congreso Internacional: European Control Conference 2009 (ECC'09)
Editorial: EUCA
ISBN: 978-3-9524173-9-3 Volumen – Pp. 3293-3298 **DOI:** 10.23919/ECC.2009.7074913
País de publicación: Budapest, Hungary **Fecha:** 23-26 /8/2009

2009 JJAA Valladolid

Título: Implementación del sistema de control para un vehículo naval autónomo
Autores: David Moreno Salinas, Dictino Chaos García, Joaquín Aranda Almansa, Jesús M. De la Cruz
Entidad organizadora: Universidad de Valladolid y CEA
Congreso: XXX Jornadas de automática
Tipo de participación: poster.
ISBN: 13-978-84-692-2387-1 Pp. 1-6
Lugar: Valladolid **Fecha:** 2-4/9/2009

2009 MCMC

Título: A Real-Time control for path following of an USV
Autores: Dictino Chaos García, David Moreno Salinas, Joaquín Aranda Almansa, Jesús M. De la Cruz
Entidad organizadora: Escola politécnica da universidade de Sao Paulo
Congreso Internacional: 8th Conference on Manoeuvring and Control of Marine Craft (MCMC'2009)
Tipo de participación: ponencia
ISBN 978-3-902661-51 Volumen 1 pp. 261-266 DOI: 10.3182/20090916-3-BR-3001.00041
Lugar: Guarujá (SP), Brazil **Fecha:** 16-18/9/2009

2010 JJAA Jaén

Título Control no lineal para el seguimiento de camino en presencia de corrientes marinas
Autores David Moreno Salinas, Joaquín Aranda Almansa, Dictino Chaos García, Alejandro Moreno Astorga
Entidad organizadora: Universidad de Jaén y CEA
Congreso: XXXI Jornadas de Automática
Tipo de participación Poster
ISBN: 978-84-693-0715-1 Volumen 1 Pág. 6
Lugar Jaén **Fecha** 8-10/9/2010

2011 Oceans

Título: Simulation Benchmark for Autonomous Marine Vehicles in LabView
Autores: Alejandro Moreno Astorga, David Moreno Salinas, Dictino Chaos García, Joaquín Aranda Almansa
Entidad organizadora: Universidad de Cantabria
Congreso Internacional: Oceans 2011
Tipo de participación: ponencia
ISBN: 978-1-4577-0087-3 P.6, **DOI:** 10.1109/Oceans-Spain.2011.6003603
CELEBRACIÓN
Lugar: Santander **Fecha:** 6-9/6/2011
Citas: 6 Scholar

2011 JJAA Sevilla

Entidad organizadora: Universidad de Sevilla y CEA
Congreso: XXXII Jornadas de Automática
Tipo de participación asistencia
Lugar Sevilla **Fecha** 7-9/9/2011

2011 ICCA

Título: Applications of QFT robust control techniques to marine systems
Autores: Rocío Muñoz Mansilla, Joaquín Aranda Almansa, José Manuel Díaz Martínez, Dictino Chaos García, Antonio Reinoso
Entidad organizadora: IEEE-Chile y Chilean Association of Automatic Control ACCA
Congreso Internacional: 9th IEEE International Conference on Control & Automation ICCA'11
Tipo de participación: Ponencia
ISBN: 978-1-4577-1475-7 Volumen 1 Pp. 378-385 **DOI:** 10.1109/ICCA.2011.6138010
Lugar: Santiago de Chile **Fecha:** 19-21/12/2011

2012 ICIEA

Título: Design of a Dynamic Positioning System for a Moored Floating Platform using QFT Robust Control
Autores: Rocío Muñoz Mansilla, Joaquín Aranda Almansa, José Manuel Díaz Martínez, Dictino Chaos García y Antonio José Reinoso
Entidad: Industrial Electronics Society - IE
Congreso Internacional: IEEE Conference on Industrial Electronics and Applications
Tipo de participación: Ponencia
ISBN: 978-1-4577-2118-2 Volumen 1 Pp. 763-768 **DOI:** 10.1109/ICIEA.2012.6360827
CORE A (ERA)
Lugar Singapour **Fecha** 18-20/07/2012
Citas: 1 Scholar

2012 JJAA Vigo

Título: Enseñando robótica móvil con laboratorios remotos
Autores: Dictino Chaos García, Jesús chacón Sombría, José Antonio López Orozco, Sebastián Dormido-Bencomo, Joaquín Aranda Almansa
Entidad organizadora: CEA-IFAC y Universidad de Vigo
Congreso: XXXIII Jornadas de Automática
Tipo de participación: Poster
ISBN: 978-84-8158-583-4 Volumen 1 pp. 737- 743
Lugar Vigo **Fecha** 5-12/9/2012

2013 MPTL

Título: A new methodology to design remote laboratories with EJS and the LabVIEW Connector Element
Autores: Jesús Chacón Sombría, Dictino Chaos García, Héctor Vargas Oyarzun, Gonzalo Farías Castro, José Sánchez Moreno y Sebastián Dormido Bencomo
Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control
Congreso Internacional: The 18th edition of the Multimedia in Physics Teaching and Learning Workshop
Tipo de participación: ponencia
ISBN: 2-914771-90-8 Vol. 1 - Part1 Pp. 21-27
Lugar Madrid, España **Fecha** 11-13/09/2013

2013 CAMS Osaka

Título: Quantized-State control of a hovercraft with discrete inputs
Autores: Dictino Chaos García, Rocío Muñoz Mansilla, David Moreno, Joaquín Aranda Almansa.
Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control
Congreso Internacional: 9th IFAC Conference on Control Applications in Marine Systems 2013
Tipo de participación: ponencia
ISBN: 978-3-902823-52-6 Vol. 9 - Part1 Pp. 7-12 **DOI:** 10.3182/20130918-4-JP-3022.00053
Lugar Osaka, Japón **Fecha** 17-20/09/2013

2015 MCMC Copenhague

Título: Symbolic Regression for Marine Vehicles Identification
Autores: David Moreno-Salinas, Eva Besada-Portas, José Antonio López Orozco, Dictino Chaos, Jesús Manuel de la Cruz, Joaquín Aranda Almansa.
Entidad organizadora: International Federation of Automatic Control and Technical University of Denmark.
Congreso Internacional: 10th IFAC Conference on Manoeuvring and Control of Marine Craft
Tipo de participación: ponencia
Volumen 48-Issue 16 Pp. 210 216 **DOI:** 10.1016/j.ifacol.2015.10.282
Lugar Copenhague **Fecha** 24-26/08/2015
Citas: 2 Scholar, 2 Scopus

2015 JJAA Bilbao LAB

Título: Desarrollo de un entorno abierto de experimentación basado en JavaScript para el control de una maqueta de cuatro tanques.
Autores**:** Agustín Pérez-castro, José Sánchez y Dictino Chaos.
Entidad organizadora: Universidad de Bilbao y Comité Español de Automática de la IFAC
Congreso: XXXVI Jornadas de automática
Tipo de participación: poster
ISBN: 978-84-15914-12-9 Pp. 616-623
Lugar: Bilbao **Fecha:** 2-4/9/2015

2015 JJAA Bilbao IDENT

Título: Identificación de un modelo no lineal de un vehículo marino de superficie usando regresión simbólica.
Autores: David Moreno-Salinas, Eva Besada-Portas, José Antonio López Orozco, Dictino Chaos, Joaquín Aranda Almansa, Jesús Manuel de la Cruz.
Entidad organizadora: Universidad de Bilbao y Comité Español de Automática de la IFAC
Congreso: XXXVI Jornadas de automática
Tipo de participación: poster
ISBN: 978-84-15914-12-9 Pp. 850-855
Lugar: Bilbao **Fecha:** 2-4/9/2015

2016 ICIEA

Título: Design of a stabilization control system for highspeed crafts based on robust techniques. Two different approaches
Autores: Rocío Muñoz, José Manuel Díaz, Dictino Chaos, Joaquín Aranda.
Entidad organizadora: Anhui University, China, IEEE Industrial Electronics (IE) Chapter, Singapore
Congreso: IEEE 11th Conference on Industrial Electronics and Applications (ICIEA), 2016
Tipo de participación: Presentación oral
ISBN: 978-1-4673-8644-9, pp. 1920-1925 **DOI:** 10.1109/ICIEA.2016.7603901
Lugar: Hefei, China **Fecha:** 5-7/6/2016
CORE A (ERA 2010)

2016 XXXVII JJAA Madrid Barrera

Título: Modelo dinámico para el despliegue automático de una barrera de contención de vertidos marinos.
Autores: Juan Jiménez, José Mª Girón Sierra, Dictino Chaos
Entidad organizadora: UCM, UNED, UPM, UC3M) y el CSIC en colaboración con el Comité Español de Automática de la IFAC
Congreso: XXXVII Jornadas de automática
Tipo de participación: poster
ISBN: 978-84-617-4298-1 Pp. 417-424
DOI: https://doi.org/10.17979/spudc.9788497498081.0417
Lugar: Madrid **Fecha:** 7-9/9/2016
Premio CEA al mejor trabajo GT Automar en las XXXVII JJAA de Madrid 2016.

2016 XXXVII JJAA Madrid QFT

Título: Diseños de sistema de control de estabilización de un buque de alta velocidad basados en técnicas QFT.
Autores: Rocío Muñoz, José Manuel Díaz, Dictino Chaos, Joaquín Aranda
Entidad organizadora: UCM, UNED, UPM, UC3M) y el CSIC en colaboración con el Comité Español de Automática de la IFAC
Congreso: XXXVII Jornadas de automática
Tipo de participación: poster
ISBN: 978-84-617-4298-1 Pp. 645-652
DOI: https://doi.org/10.17979/spudc.9788497498081.0645
Lugar: Madrid **Fecha:** 7-9/9/2016

2018 REV

Título: Combining virtual and remote interactive labs and visual/textual programming: the Furuta pendulum experience
Autores: Daniel Galán, Luis de la Torre Gonzalo García, Dictino Chaos y Ernesto Aranda

Entidad organizadora: International Association of Online Engineering (IAOE) and the Global Online Laboratory Consortium (GOLC).
Congreso: 15th International Conference on Remote Engineering and Virtual Instrumentation
Tipo de participación: ponencia
Lugar: Dusseldorf, Alemania **Fecha:** 21-23/3/2018
Publicado en 2019 en forma de libro por la editorial Springer, **ISBN** 978-3319-95678-7 pp.100-109**, DOI:** 10.1007/978-3-319-95678-7_11

2018 XXXIX JJAA Badajoz

Título: Entorno de experimentación para laboratorios en línea: El caso del péndulo de Furuta
Autores: Daniel Galán, Luis de la Torre, Dictino Chaos, Ernesto Aranda, Sebastián Dormido
Entidad organizadora: Comité Español de Automática de la IFAC y Universidad de Extremadura.
Congreso: XXXVII Jornadas de automática
Tipo de participación: poster
ISBN: 978-84-09-04460-3. Pp. 114-120
Lugar: Badajoz **Fecha:** 5-7/9/2018

2019 Exp.at Maderira

Título: PuzzlEx: an Online Experimentation Environment for Control Engineering Labs
Autores: Daniel Galán, Dictino Chaos, Luis de la Torre, Ernesto Aranda y Ruben Heradio.
Entidad organizadora: University of Porto and University of Coimbra with the collaboration of University of Madeira.
Congreso Internacional: 5th Experiment@ International Conference (exp.at'19)
Tipo de participación: ponencia
Pp. 69-73 **DOI:** 10.1109/EXPAT.2019.8876580
Lugar Madeira **Fecha** 12-14/06/2019

2019 ECC Nápoles

Título: Using Server-Sent Events for Event-Based Control Laboratory Practices in Distance and Blended Learning
Autores: Luis de la Torre Cubillo, Jesús Chacón Sombría, Dictino Chaos García, Sebastián Dormido Bencomo y José Sánchez Moreno.
Entidad organizadora: European Control Association (EUCA), Universidad de Nápoles Federico II y Universidad of Sannio.
Congreso Internacional: 18th European Control Conference (ECC)
Tipo de participación: ponencia
Pp. 3053-3058 **DOI:** 10.23919/ECC.2019.8796075
Lugar Nápoles **Fecha** 25-28/06/2019

2019 ACE Filadelfia Master

Título: A Master Course on Automatic Control with Remote Labs
Autores: Luis de la Torre Cubillo, Jesús Chacón Sombría, Dictino Chaos García, Sebastián Dormido Bencomo y José Sánchez Moreno.
Entidad organizadora: Federation of Automatic Control (IFAC)
Congreso Internacional: 12th IFAC Symposium on Advances in Control Education ACE 2019
Tipo de participación: ponencia
Volumen 52 Issue 9 Pp. 49-49 **ISSN** 2405-8963 **DOI:** https://doi.org/10.1016/j.ifacol.2019.08.122
Lugar Filadelfia **Fecha** 7-9/07/2019

2019 ACE Filadelfia Events

Título: Using Server-Sent Events for Event-Based Control in Networked Control Systems
Autores: Luis de la Torre Cubillo, Jesús Chacón Sombría, Dictino Chaos García, Sebastián Dormido Bencomo y José Sánchez Moreno.
Entidad organizadora: Federation of Automatic Control (IFAC)
Congreso Internacional: 12th IFAC Symposium on Advances in Control Education ACE 2019
Tipo de participación: ponencia
Volumen 52 Issue 9 Pp. 260-265 **ISSN** 2405-8963 **DOI:** https://doi.org/10.1016/j.ifacol.2019.08.218
Lugar Filadelfia **Fecha** 7-9/07/2019

2020 JuliaCon

Entidad organizadora: Comunidad JuliaCon.org y Julialang.org
Congreso Internacional: JuliaCon 2020
Tipo de participación: asistencia
Lugar Conferencia mundial Online (https://juliacon.org/2020/)
Fecha 29-31/07/2020 y workshops del 24 al 28

2020 XLI JJAA Castellón (vitrtual)

Entidad organizadora: Comité Español de Automática de la IFAC y Universidad de Castellón.
Congreso: XLI Jornadas de automática
Tipo de participación: asistencia
Lugar: Online **Fecha:** 31/8/2020 – 4/9/2020

2021 JuliaCon

Entidad organizadora: Comunidad JuliaCon.org y Julialang.org
Congreso Internacional: JuliaCon 2021
Tipo de participación: asistencia
Lugar Conferencia mundial Online (https://juliacon.org/2021/)
Fecha 28-30/07/2021

2021 XLII JJAA Castellón

Entidad organizadora: Comité Español de Automática de la IFAC y Universidad de Castellón.
Congreso: XLI Jornadas de automática
Tipo de participación: Organización del grupo temático de AUTOMAR
Lugar: Universidad Jaume I de Castellón. **Fecha:** 1/9/2021 – 3/9/2021

2016 XLIII JJAA Logroño

Título: Optimización ley de control para un AUV funcionando con un único motor
Autores: Cristina Cerrada, Dictino Chaos, David Moreno-Salinas, Joaquín Aranda
Entidad organizadora: Universidad de la Rioja y Comité Español de Automática (CEA)
Congreso: XLIII Jornadas de automática
Tipo de participación: poster
ISBN: 978-84-9749-841-8 Pp. 1-8
DOI: https://doi.org/10.17979/spudc.9788497498418.0001
Lugar: Logroño **Fecha:** 7-9/9/2022

3.5 Seminarios Científicos

2007 Vancoop Santander

Título: Modelado, simulación y control de un aerodeslizador
Autor: Dictino Chaos García
Entidad organizadora: Universidad de Cantabria
Congreso: Clausura del proyecto VAMcoop
Tipo de participación: Ponencia
Lugar: Santander **Fecha:** 19/03/2007

2007 Cosicologi

Título: Control de seguimiento y estabilización de un aerodeslizador. Part I: Problem statement and laboratory experiments
Autor: Dictino Chaos García
Entidad organizadora: Universidad Nacional de Educación a Distancia y Universidad Politécnica de Madrid
Congreso: Presentación de los grupos de investigación del proyecto COSICOLOGI
Tipo de participación Ponencia
Lugar: residencia Lucas Olazábal, Cercedilla, Madrid **Fecha:** 13/04/2007

2008 Automar Baleares B

Título: Quantized–state Control of a Hovercraft with Discrete Inputs
Autores Dictino Chaos García, Joaquín Aranda Almansa, Rocío Muñoz Mansilla, José Manuel Díaz Martínez, Jesús M. de la Cruz
Entidad organizadora: Universidad de les Illes Balears
Congreso: III Jornadas AUTOMAR 2008
Tipo de participación: ponencia
Lugar: Palma de Mallorca **Fecha:** 17-19/9/2008

2008 Automar Baleares A

Título: Seguimiento de Trayectorias y Control Coordinado de Formaciones de vehículos Marítimos no tripulados
Autores Joaquín Aranda Almansa, David Moreno Salinas, Dictino Chaos García, José Sánchez, José Manuel Díaz Martínez, Rocío Muñoz Mansilla
Entidad organizadora: Universidad de les Illes Balears
Congreso: III Jornadas AUTOMAR 2008
Tipo de participación: ponencia
Lugar: Palma de Mallorca **Fecha:** 17-19/9/2008

2008 Automar Baleares C

Título: Control Multivariable mediante Técnicas QFT: Aplicaciones a Sitemas Navales
Autores: Rocío Muñoz Mansilla, Joaquín Aranda Almansa, José Manuel Díaz Martínez, Dictino Chaos García, Sebastián Dormido Canto, Jesús M. de la Cruz
Entidad organizadora: Universidad de les Illes Balears
Congreso: III Jornadas AUTOMAR 2008
Tipo de participación: ponencia
Lugar: Palma de Mallorca **Fecha:** 17-19/9/2008

2008 UCM

Título: Problemas de control de un Hovercraft
Autor: Dictino Chaos García
Entidad organizadora: Universidad Complutense de Madrid
Congreso: Ciclo de conferencias sobre aplicaciones del Control.
Tipo de participación Ponencia Invitada
Lugar: Madrid **Fecha:** 10/11/2008

2009 Automar JMR

Título: Sistemas de control en tiempo real para vehículos marinos
Autor: Dictino Chaos García
Entidad organizadora: Universidad de Cantabria
Congreso: Jornadas de Robótica Marina
Tipo de participación: Ponencia
Lugar: Santander **Fecha:** 12-13/7/2009

2010 Automar Santander

Entidad organizadora: Grupo de Informática y Automática de la Universidad de Cantabria
Congreso: Jornadas de trabajo de la red temática Automar: Automática y robótica marítima
Tipo de participación: ponencia
Lugar: Santander **Fecha:** 25-26/06/2010

2010 Automar Cartagena A

Título: Control no lineal de vehículos marinos subactuados no-holonómicos
Autores: Dictino Chaos, Joaquín Aranda, David Moreno, Alejandro Moreno
Entidad organizadora: Centro Tecnológico Naval y del Mar y red Temática AUTOMAR.
Congreso: IV JORNADAS DE AUTOMÁTICA MARÍTIMA, AUTOMAR 2010
Tipo de participación: ponencia
Lugar: Parque Tecnológico de Fuente Álamo, Cartagena **Fecha:** 21-22/10/2010

2010 Automar Cartagena B

Título: Plataforma de simulación para cooperación de vehículos marinos
Autores: Alejandro Moreno, David Moreno, Dictino Chaos, Joaquín Aranda.
Entidad organizadora: Centro Tecnológico Naval y del Mar y red Temática AUTOMAR.
Congreso: IV JORNADAS DE AUTOMÁTICA MARÍTIMA, AUTOMAR 2010
Tipo de participación: ponencia
Lugar: Parque Tecnológico de Fuente Álamo, Cartagena **Fecha:** 21-22/10/2010

2012 Automar Girona

Título: Aplicación de Técnicas de control robusto QFT a sistemas navales
Autores: Rocío Muñoz Mansilla, Dictino Chaos García, Joaquín Aranda Almansa.
Entidad: Red temática Automar y universidad de Girona.
Congreso: V Jornadas de Automar
Tipo de participación: Ponencia
Lugar: Gerona **Fecha:** 19-21/12/2012

2014 NIDays

Entidad organizadora: National Instruments España
Congreso: NIDays 2014
Tipo de participación: asistencia
Lugar: IFEMA, Madrid **Fecha:** 8/4/2014

2014 Workshop ICE

Entidad organizadora: ETSI de la UNED.
Congreso: Workshop on Interactivity in Control Education: New advances
Tipo de participación: asistencia

Lugar: Madrid **Fecha:** 8-9/9/2014

2015 NIDays

Entidad organizadora: National Instruments España
Congreso: NIDays 2015 – Foro Tecnológico sobre Diseño Gráfico de Sistemas
Tipo de participación: asistencia
Lugar: IFEMA, Madrid **Fecha:** 21/4/2015

2015 ASV Cantabria

Entidad organizadora: Universidad de Cantabria
Congreso: Workshop on Autonomous marine surface vehicles
Tipo de participación: asistencia
Lugar: Santander **Fecha:** 9-10/7/2015

2016 NIDays

Entidad organizadora: National Instruments España
Congreso: NIDays 2016
Tipo de participación: asistencia
Lugar: IFEMA, Madrid **Fecha:** 12/4/2016

2016 Automar Madrid

Entidad organizadora: ETSI Navales de la Universidad Politécnica de Madrid.
Congreso: VI Jornadas de Automar
Tipo de participación: asistencia
Lugar: Madrid **Fecha:** 14-15/6/2016

2016 Redrom

Entidad organizadora: Red Española de Robótica y Mecatrónica (REDROM) y Sociedad Española de Investigación y Desarrollo en Robótica (SEIDROB).
Congreso: Robótica y sistemas no tripulados para aplicaciones de seguridad
Tipo de participación: asistencia
Lugar: Madrid **Fecha:** 2/12/2016

2017 Automar Castellón

Entidad organizadora: Universidad Jaime I.
Congreso: VII Jornadas de Automar
Tipo de participación: asistencia
Lugar: Castellón **Fecha:** 4-5/5/2017

2017 PUCV

Título: Modelado del arrastre de una barrea de contención de vertidos
Autor: Dictino Chaos García
Entidad organizadora: Pontificia Universidad Católica de Valparaíso
Tipo de participación Ponencia Invitada
Lugar: Valparaiso (Chile) **Fecha:** 4/09/2017

2017 NIDays

Entidad organizadora: National Instruments España
Congreso: NIDays 2017
Tipo de participación: asistencia
Lugar: IFEMA, Madrid **Fecha:** 12/10/2017

2019 Automar Alicante

Título: Vehículo Autónomo para la monitorización de aguas residuales
Autores: Dictino Chaos García, Joaquín Aranda Almansa.
Entidad: Red temática Automar y Universidad de Alicante.
Congreso: Jornadas de Automar 2019
Tipo de participación: Ponencia
Lugar: Alicante **Fecha:** 12/6/2019

2019 Energía Eólica Marina

Congreso: Workshop Energía Eólica (y) Marina
Entidad: Universidad Complutense de Madrid.
Tipo de participación: Asistencia
Lugar: Madrid **Fecha:** 17/12/2019

2022 Automar UNED

Título: Control de Emergencia de un AUV con un único motor funcional
Autores: Dictino Chaos García, David Moreno Salinas y Joaquín Aranda Almansa.
Entidad: UNED y grupo temático Automar de CEA.
Congreso: IX Jornada de Automar
Tipo de participación: Ponencia plenaria
Lugar: Madrid **Fecha:** 12/5/2022
https://canal.uned.es/series/magic/90g30s97agco8800kcwsgkkgoos8s4o

3.6 Proyectos de Investigación

2005 VAMCoop

Título: Automatización vehículos marinos para actuaciones en cooperación
Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia y Tecnología (DPI2003-09745-C04-01)
Tipo de convocatoria: Nacional
Entidades participantes: Dep. De Informática y Automática UNED, Departamento de Arquitectura de Computadores y Automática UCM, Departamento de Tecnología Electrónica, Ingeniería de Sistemas y Automática UC, ETSI. Navales UPM.
Desde: 1/4/2005 **Hasta:** 30/11/2006 **Nº total de meses:** 20
Investigador principal: Joaquín Aranda Almansa **Nº investigadores:** 7

Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo de investigación. Encargado del diseño, implementación y verificación. La fecha de inicio del proyecto es el 1/12/2003, el 1/4/2005 Me incorporo al mismo.
Tipo: Colaborador
Dedicación: compartida
Cantidad financiada: 61.850 Euros

2006 Cosicologi

Título: Control de sistemas complejos para la logística y la producción de bienes y servicios
Entidad financiadora: Comunidad Autónoma de Madrid (S-0505/DPI-0391)
Tipo de convocatoria: Comunidad Autónoma
Entidades participantes D. de Informática y Automática UNED, D. de Arquitectura de Computadores y Automática UCM, D. de Automática Ingeniería electrónica e Informática Industrial UPM, Instituto de Automática Industrial CSIC.
Desde: 1/1/2006 **Hasta:** 31/12/2010 **Nº total de meses:** 60
Investigador principal: Sebastián Dormido Bencomo **Nº investigadores:** 45
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo de investigación. Grupo de control de vehículos.
Tipo: Colaborador
Dedicación: compartida
Cantidad financiada: 615.050 Euros

2006 Placomar

Título: Plataforma de planificación, control y simulación para colaboración de múltiples vehículos marinos y aéreos
Entidad financiadora: Ministerio de Educación y Ciencia (DPI2006-15661-C02-02)
Tipo de convocatoria: Nacional
Entidades participantes Departamento de Informática y Automática (UNED). Departamento de Arquitectura de Computadores y Automática (U. Complutense).
Desde 1/10/2006 **Hasta** 30/9/2009 **Nº total de meses** 24
Investigador principal: Joaquín Aranda Almansa **Nº investigadores:** 5
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo de investigación, encargado del diseño, implementación y verificación.
Tipo: Colaborador
Dedicación: compartida
Cantidad financiada: 26620 Euros

2008 SICOOR

Título: Sistema de control coordinado para vehículos navales
Entidad financiadora: Proyecto PROFIT del Ministerio de Ciencia e Innovación CIT-370000-2008-8

Tipo de convocatoria: Nacional
Entidades participantes Departamento de Informática y Automática (UNED). Departamento de Arquitectura de Computadores y Automática (U. Complutense).
Desde: 1/1/2008 **Hasta:** 31/12/2009 **Nº total de meses:** 24
Investigador principal: Joaquín Aranda Almansa **Nº investigadores:** 18
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo de investigación. Encargado del diseño, implementación y verificación.
Tipo: Colaborador
Dedicación: compartida
Cantidad financiada: 171.859 Euros

2010 REMARAE

Título: Sistema de vigilancia, búsqueda y rescate en el mar mediante colaboración de vehículos autónomos marinos y aéreos
Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación. DPI2009-14552-C02-02
Tipo de convocatoria Nacional
Entidades participantes: Departamento de Informática y Automática (UNED). Departamento de Arquitectura de Computadores y Automática (U. Complutense),
Desde: 1/1/2010 **Hasta:** 31/12/2012 **Nº total de meses**: 27
Investigador principal: Joaquín Aranda Almansa **Nº investigadores:** 8
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo de investigación, dedicado al diseño, implementación y verificación.
Tipo: Colaborador
Dedicación: completa
Cantidad financiada: 61.710,01 Euros

2012 Medusa

Título: Control no lineal del vehículo autónomo MEDUSA
Entidad financiadora: UNED Proyectos de Investigación Propio 2012V/PUNED/0003
Tipo de convocatoria: Nacional
Entidades participantes Departamento de Informática y Automática (UNED).
Desde 20/9/2012 **Hasta** 20/9/2014 **Nº total de meses** 24
Investigador principal: Dictino Chaos García **Nº investigadores**: 6
Aportación del solicitante al proyecto: Investigador principal.
Tipo: Coordinador
Dedicación: completa
Cantidad financiada: 4.000 Euros

2013 Identificación

Título: Identificación de modelos matemáticos y control de vehículos autónomos teleoperados.
Entidad financiadora: UNED Proyectos de Investigación Propio 2013-044-UNED-PROY

Tipo de convocatoria: Nacional
Entidades participantes Departamento de Informática y Automática (UNED).
Desde 1/9/2013 **Hasta** 1/9/2015 **Nº total de meses** 24
Investigador principal: Rocío Muñoz Mansilla **Nº investigadores**: 5
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo de investigación.
Dedicación: completa
Cantidad financiada: 4.000 Euros

2014 Modelado

Título: Desarrollo de Nuevas Técnicas de Identificación Para El Modelado Matemático y Control de Vehículos Marinos.
Entidad financiadora: Proyectos de Investigación UNED 2014-012-UNED-PROY
Tipo de convocatoria: Nacional
Entidades participantes: Departamento de Informática y Automática UNED
Desde 08/09/2014 **hasta** 08/09/2016
Investigador Principal: David Moreno Salinas **Nº investigadores**: 6
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo de investigación.
Cantidad financiada: 4.000 Euros

2014 SAVEMAR

Título: Sistema Autónomo para contención de vertidos en el mar (SAVEMAR).
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad, RTC-2014-2306-5
Tipo de convocatoria: Nacional
Entidades participantes CEPSA, Departamento de Informática y Automática (UNED) y departamento de Arquitectura de Computadores y Automática UCM.
Desde 1/6/2014 **Hasta** 31/12/2017 **Nº total de meses** 42
Entidad coordinadora: CEPSA
Investigadores responsables UNED: Joaquín Aranda y Dictino Chaos **Nº investigadores**: 15
Aportación del solicitante al proyecto: Responsable del proyecto por parte de la UNED
Dedicación: compartida
Cantidad financiada: 2.199.057 Euros

2015 SALACOM

Título: Sistema Autónomo para la localización y actuación ante contaminantes en el mar.
Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad, (Programa Estatal de Investigación, Desarrollo e Innovación orientada a los retos de la Sociedad) DPI2013-46665-C2-2-R
Tipo de convocatoria: Nacional
Entidades participantes Departamento de Informática y Automática (UNED) y departamento de Arquitectura de Computadores y Automática UCM.

Desde 1/1/2015 **Hasta** 31/12/2017 **Nº total de meses** 36
Investigador principal: Joaquín Aranda Almansa **Nº investigadores**: 15 (6 UNED)
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo de investigación. Encargado del diseño, implementación y verificación.
Tipo: Colaborador
Dedicación: compartida
Cantidad financiada: 81.000 Euros
Es un proyecto coordinado con otro de la complutense que tiene 27 participantes y 71000 euros (DPI2013-46665-C2-1-R)

2016 Outreach

Título: Open virtual and remote labs for control education
Entidad financiadora: IEEE Control Systems Society IEEE-GA-93690504
Tipo de convocatoria: Internacional http://ieeecss.org/general/past-and-present-outreach-projects
Entidades participantes UNED.
Desde 1/11/2016 **Hasta** 15/9/2017 **Nº total de meses** 10
Investigador principal: Sebastián Dormido Bencomo **Nº investigadores**: 7
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo de investigación y desarrollo de laboratorios virtuales y remotos.
Tipo: Colaborador
Dedicación: compartida
Cantidad financiada: 14.840 Euros

2019 Transporte

Título: Diseño de modelos de predicción de flujo de tráfico en tiempo real para un transporte inteligente
Entidad financiadora: Universidad Nacional de Educación a Distancia (Proyectos EuropaInvestigación UNED-SANTANDER)
Tipo de convocatoria: Nacional
Entidades participantes Departamento de Informática y Automática (UNED).
Desde 1/6/2019 **Hasta** 1/6/2021 **Nº total de meses** 24
Investigador principal: Rocío Muñoz Mansilla **Nº investigadores**: 8
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo de investigación.
Dedicación: compartida
Cantidad financiada: 4.000 Euros

2018 Microalgas

Título: Modelado y control del proceso combinado de producción de microALgas y tratamiento de Aguas RESIduales con reactores industriales.

Entidad financiadora: Ministerio de Economía y Competitividad, DPI2017-84259-C2-2-R
Tipo de convocatoria: Nacional
Entidades participantes Departamento de Informática y Automática (UNED) y ¿?????.
Desde 1/1/2018 **Hasta** 31/12/2021 **Nº total de meses** 36
Investigador principal: José Sanchez Moreno **Nº investigadores**: 15 **Aportación del solicitante al proyecto:** Miembro del equipo de investigación. Encargado del diseño, implementación y verificación.
Tipo: Colaborador
Dedicación: compartida
Cantidad financiada: 65340 Euros

2018 IntLocation

Título: Autonomous Underwater Vehicles: Intelligent Localization, Tracking and Docking System.
Entidad financiadora: UNED
Tipo de convocatoria: IV. Resolución de la Convocatoria de proyectos de investigación UNED 2021.
Entidades participantes Dep. de Informática y Automática, UNED
Desde 2021
Investigador principal: David Moreno Salinas **Aportación del solicitante al proyecto:** Miembro del equipo de investigación.
Tipo: Colaborador.
Dedicación:
Cantidad financiada: 10000 Euros

2020 Nautilus

Título: Nautilus: Modelling and identification of AUVs. Theoretical and practical approaches PID2020-112502RB-C44
Entidad financiadora: Ministerio de Ciencia e Innovación.
Tipo de convocatoria: Nacional
Entidades participantes UNED, Universidad Politécnica de Madrid (UPM), Universidad de Málaga (UMA) y Universidad de Las Palmas de Gran Canaria (ULPGC).
Desde 1/9/2021 **Hasta** 30/8/2024 **Nº total de meses** 36
Investigador principal: David Moreno Salinas y Joaquín Aranda Almansa (subproyecto UNED)
Nº investigadores: 5 (subpproyecto UNED)
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo de Investigación.
Tipo: Colaborador
Dedicación: Compartida
Cantidad financiada: 59.774 Euros

2021 HELP

Título: Home Electronics Laboratory Platform.
Entidad financiadora: Unión Europea
Tipo de convocatoria: Erasmus +
Entidades participantes: Universitatea Tehnica CLUJ-Napoca Romania, UNED, Aalborg Universitet Denmark and Cork Institute of technology Ireland.
Desde 2021-05-03 **Hasta** 2023-05-02 **Nº total de meses** 24
Investigador principal: Luis de la Torre Cubillo (subproyecto UNED) **Nº investigadores**: **Aportación del solicitante al proyecto:** Miembro del equipo de Investigación.
Tipo: Colaborador
Dedicación: Compartida
Cantidad financiada: 299.974,00 Euros

2021 RELAB

Título: .2020-1-RS01-KA226-HE-094550, 01.03.2021-28.02.2023
REPOSITORY OF OPEN EDUCATIONAL RESOURCES FOR LABORATORY SUPPORT IN ENGINEERING AND NATURAL SCIENCE - RELAB
Entidad financiadora: Unión Europea
Tipo de convocatoria: ERASMUS+ KA-2 STRATEGIC PARTNERSHIP PROJECT IN HIGHER EDUCATION
Entidades participantes UNED,University of Tartu, Estonia, University of Belgrade, Serbia, University Singidunum, Serbia and University of Kragujevac, Serbia.
Nº total de meses 24
Investigador principal:Luis de la Torre Cubillo, Nº investigadores: 6 **Aportación del solicitante al proyecto:** Miembro del equipo de Investigación.
Tipo: Colaborador
Dedicación: Compartida

3.7 Estancias en centros Internacionales

3.7.1 Estancias Pre-Doctorales

2007 IST

Centro: Institute for Systems and Robotics
Institución: Instituto Superior Técnico
Localidad: Lisboa **País:** Portugal
Desde: 01/10/2007 **Hasta:** 21/12/2007 **Nº de meses:** 3
Programa: Ayuda para estancias breves en el extranjero con fines de investigación de la UNED.
Entidad financiadora: Universidad Nacional de Educación a Distancia

Objetivo de la estancia: Estudio de la teoría de control no lineal y aplicación al problema de control de un hovercraft subactuado con entradas discretas.
Carácter de la estancia: predoctoral
Cantidad: 2500 Euros

2008 IST Invitado

Centro: Institute for Systems and Robotics
Institución: Instituto Superior Técnico
Localidad: Lisboa **País:** Portugal
Desde: 14/04/2008 **Hasta:** 14/06/2008 **Nº de meses:** 2
Programa: Ayuda para estancia de investigadores invitados en base a proyecto GREX / CEC-IST (EU-FP6-IST-035223), NAV-Control / FCT-PT (PTDC/EEA-ACR/65996/2006)
Entidad financiadora: Instituto Superior Técnico
Objetivo de la estancia: Desarrollo de un laboratorio de control de un Aerodeslizador sub-actuado y control del mismo. Esta estancia es una continuación de la colaboración iniciada con el IST el año anterior.
Carácter de la estancia: Invitado

2010 IST Comisión de servicios

Centro: Institute for Systems and Robotics
Institución: Instituto Superior Técnico
Localidad: Lisboa **País:** Portugal
Desde: 4/07/2010 **Hasta:** 16/07/2010 **Nº de meses:** 0.5
Programa: Comisión de servicios a cargo del proyecto DPI 2009-14552-C02-02
Entidad financiadora: Instituto Superior Técnico
Objetivo de la estancia: Finalización de experimentos con el laboratorio desarrollado. Continuando la colaboración con el IST de años previos.
Carácter de la estancia: Invitado

3.7.2 Estancias Post-Doctorales

2011 IST

Centro: Institute for Systems and Robotics
Institución: Instituto Superior Técnico
Localidad: Lisboa **País:** Portugal
Desde: 14/03/2011 **Hasta:** 29/03/2011 **Nº de meses:** 0.5
Programa: Ayuda para estancia de investigadores invitados en base a proyecto GREX / CEC-IST (EU-FP6-IST-035223), NAV-Control / FCT-PT (PTDC/EEA-ACR/65996/2006) y fondos del departamento de Informática y Automática de la UNED
Entidad financiadora: Instituto Superior Técnico y UNED
Objetivo de la estancia: Aplicación de las técnicas de control para posicionamiento dinámico a un nuevo prototipo de vehículo subactuado desarrollado en el IST, continuando la colaboración iniciada con el IST en años anteriores.
Carácter de la estancia: Invitado

2013 IST

Centro: Institute for Systems and Robotics
Institución: Instituto Superior Técnico
Localidad: Lisboa **País:** Portugal
Desde: 20/10/2013 **Hasta:** 03/11/2013 **Nº de meses:** 0.5
Programa: UNED Puentes Internacionales. Movilidad PDI 3ª Ev.
Entidad financiadora: Vicerrectorado de Internacionalización y Cooperación de la Universidad Nacional de Educación a Distancia.
Objetivo de la estancia: Obtención de datos experimentales suficientes y de calidad del vehículo Medusa que posibilitarán el desarrollo de un modelo matemático del mismo necesario para el Proyecto de Investigación (2012V/PUNED/0003).
Carácter de la estancia: Postdoctoral
Cantidad: 900 Euros

3.8 Otros méritos de Investigación

-**2005 Informes técnicos de proyecto**:

Entorno interactivo para diseño, análisis y verificación de controladores para seguimiento de trayectoria y estabilización en un punto de un hovercraft de radio control (2006). Dictino Chaos Joaquín Aranda. VAMCoop 01-02 (DPI2003-09745-C04-01)

Simulación del control de posicionamiento dinámico de una plataforma marina amarrada (2005). J. Aranda Almansa, D. Chaos García, JM. Díaz Martínez, R. Muñoz Mansilla, S.Dormido Canto. VAMCoop 01-01 (DPI2003-09745-C04-01)

-Publicación de especificaciones técnicas:
Remote interoperability protocol specification
L de la Torre, J Chacon, D Chaos - URL https://doi. org/10.5281/zenodo, 2019

-2012 Evaluación de la ANEP para la dirección de proyecto de investigación: Resultado **Excelente 92/100**

-2012 Dirección de un **proyecto de colaboración** entre estudiantes y departamentos (beca del ministerio de Economía y Competitividad): "estabilización y seguimiento de trayectoria de un cuadrirrotor" 2012-2013.

-2013 Desarrollo de proyectos de software libre en explotación (servidor RIP):
https://github.com/UNEDLabs/jil-server
-2013 Editor **del Boletín de la Red temática AUTOMAR desde el año 2013** ISSN 2340-8669.
http://intranet.ceautomatica.es/og/automar/boletin

-2014 Desarrollo de dos **laboratorios remotos**, uno para el control de un robot y el otro de un péndulo invertido de Furuta, en el marco de la asignatura de prácticas de Computación y Robótica del máster de Ingeniería de Sistemas y Automática (http://unilabs.dia.uned.es/).

-2016 Premio CEA al mejor trabajo GT Automar en las XXXVII JJAA de Madrid 2016 al trabajo "Modelo dinámico para el despliegue automático de una barrera de contención de vertidos marinos" Juan Jiménez, José Mª Girón Sierra, Dictino Chaos. Universidad Complutense de Madrid y UNED

-2018 Evaluador de las candidaturas de la edición 2018 de los premios de investigación **Duran Farell** para la Universidad Politécnica de Cataluña.

-2020 Socio CEA desde Julio de 2020

Revisión de artículos de investigación en:
El 14º congreso Mundial de IFAC Celebrado en Seul Korea el 6-11-2008
En la European Control Conference ECC'13
Para la revista International Journal of Robust and Nonlinear Control en 2013
En las jornadas de Automática de 2014
Para el congreso Mediterranean Conference on Control and Automation 2015
En las jornadas de Automática de 2016
Para la revista Sensors en 2016
Para el congreso PID en 2018
En la revista RIAI en 2012, en 2014, en 2018, 2 artículos en 2020 y otro en 2021.
IFAC World Cangres 2020.

4 EXPERIENCIA DOCENTE Y PROFESIONAL

4.1 Evaluaciones positivas

-Tres Trienios: 31/12/2009, 31/12/2012, 2/03/2016, 3/03/2019
-Dos Quinquenios de 1/3/2008 a 28/2/2013 y de 1/5/2013 a 30/4/2018

4.2 Asignaturas y puestos

He impartido docencia en el Departamento de Informática y Automática ETS. Ingeniería Informática de la UNED, aplicando la **metodología de educación a distancia** en asignaturas de Licenciatura, Ingeniería, grado, máster y curso de acceso. Tengo dos quinquenios de docencia reconocido según se detalla a continuación:

4.2.1 Enseñanzas Regladas y Acceso

He impartido docencia en el Departamento de Informática y Automática de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática de la UNED.
La evaluación refleja los resultados de las encuestas de calidad realizadas por la oficina de tratamiento de la Información de la UNED.
A continuación se detallan las asignaturas y puestos:

Prácticas de Automática I

Puesto: Becario UNED
Programa: Licenciatura en Ciencias Físicas
Asignatura: Prácticas de Automática I (074080)
Curso: 4º, **Carácter:** Obligatoria, **Tipo:** práctica, Nº de **horas** impartidas por curso: 20
Asignatura anual de la que se imprente las prácticas del segundo semestre del curso 2005-2006.

Automática II

Puesto: Ayudante
Programa: Licenciatura en Ciencias Físicas
Asignatura: Automática II F.I-A (01075100)
Curso: 5º, **Carácter:** Obligatoria, **Tipo:** teoría, Nº de **créditos**: 15
Asignatura anual, incorporación en el segundo semestre del curso 2007-2008 y continuación en los periodos anuales 2008-2009 y 2009-2010 (evaluación 78%).

SO plan antiguo

Puesto: Ayudante y Ayudante Doctor (desde 1/5/2013)
Programa: Ingeniero técnico en Informática de gestión
Asignatura: Sistemas Operativos (01542099)
Curso: 2º, **Carácter:** Troncal Tipo: teoría, Nº de **créditos**: 6

Segundo semestre de los cursos 2007-2008, 2008-2009, 2009-2010, 2010-2011, 2011-2012 (evaluación 82.35%), 2012-2013 (ev. 78%) y 2014-2015. **NOTA:** no hay curso 2013-2014 (extinción).

SO I plan antiguo

Puesto: Ayudante y Ayudante Doctor (desde 1/5/2013)
Programa: Ingeniero técnico en informática de sistemas
Asignatura: Sistemas Operativos I (01532082)
Curso: 2º, **Carácter:** Troncal, **Tipo:** teoría, Nº de **créditos**: 6
Segundo semestre de los cursos 2007-2008, 2008-2009, 2009-2010 (ev. 80.72%), 2010-2011 (ev. 67.07%), 2011-2012(ev. 75.96%) y 2012-2013 (ev. 78%).

SO II plan antiguo

Puesto: Ayudante y Ayudante Doctor (desde 1/5/2013)
Programa: Ingeniero técnico en informática de sistemas
Asignatura: Sistemas Operativos II (01533032)
Curso: 3º, **Carácter:** Optativa, **Tipo:** teoría, Nº de **créditos**: 6
Segundo semestre de los cursos 2007-2008, 2008-2009, 2009-2010 (ev. 91.3%), 2010-2011 (ev. 88.24%), 2011-2012 (ev. 100%) y 2012-2013 (ev. 100%) y 2013-2014 (ev. 100%).

FUNDELAIN

Puesto: Ayudante, Ayudante Doctor (desde 1/05/2013), Contratado Doctor (desde 4-2-2016) y Titular de Universidad (desde 28/03/2019).
Programa Curso de acceso a mayores de 25 años
Asignatura: Fundamentos de la Informática (00001293) y prueba libre de acceso (00002298)
Curso: 1º, **Carácter:** Optativa, **Tipo:** teoría, Asignatura anual (equivalente a 12 ECTS)
Cursos 2010-2011, 2011-2012 (ev. 56.25%), 2012-2013 (ev. 95.79%), 2013-2014 (ev. 83.95%), 2014-2015 (ev. 98.55%), 2015-2016 (ev. 93.18%), 2016-2017 (ev. 53.85%) y 2017-2018 (ev. 80.5%).

CNL

Puesto: Ayudante, Ayudante Doctor (desde 01/05/2013), Contratado Doctor (desde 4-2-2016) y Titular de Universidad (desde 28/03/2019).
Programa Máster Universitario en ingeniería de sistemas y Control
Asignatura: Control no lineal (31104178)
Curso: 1º, **Carácter:** Optativa, **Tipo:** teoría, Nº de **créditos:** 6 ECTS
Segundo semestre de los cursos 2010-2011, 2011-2012 (ev. 90.48%), 2012-2013, 2013-2014 (ev. 85.71%), 2014-2015 (ev. 92.86%), 2015-2016, 2016-2017 y 2017-2018 (ev. 98.46%).

Robots Autónomos

Puesto: Ayudante, Ayudante Doctor (desde 01/05/2013), Contratado Doctor (desde 4-2-2016) y Titular de Universidad (desde 28/03/2019).
Programa: Máster Universitario en ingeniería de sistemas y Control
Asignatura: Robots Autónomos (31104106)

Curso: 1º, **Carácter:** Optativa, **Tipo:** teoría, Nº de **créditos**: 6 ECTS
Segundo semestre de los cursos 2010-2011 (ev.78.57), 2011-2012 (ev. 100%), 2012-2013, 2013-2014 (ev. 75%), 2014-2015 (ev. 89.29%), 2015-2016, 2016-2017 y 2017-2018 (ev. 79.23%).

Prácticas CR Máster

Puesto: Ayudante, Ayudante Doctor (desde 01/05/2013), Contratado Doctor (desde 4-2-2016) y Titular de Universidad (desde 28/03/2019).
Programa: Máster Universitario en ingeniería de sistemas y Control
Asignatura: prácticas de Computación y Robótica (31104214)
Curso: 1º, **Carácter:** Optativa, **Tipo:** práctica, Nº de **créditos**: 6 ECTS
Segundo semestre de los cursos 2010-2011, 2011-2012, 2012-2013, 2013-2014, 2014-2015, 2015-2016, 2016-2017 y 2017-2018 (ev. 72.31%).

Prácticas IC Máster

Puesto: Ayudante, Ayudante Doctor (desde 01/05/2013), Contratado Doctor (desde 4-2-2016) y Titular de Universidad (desde 28/03/2019).
Programa: Máster Universitario en ingeniería de sistemas y Control
Asignatura: prácticas de Instrumentación y Control (3110420-)
Curso: 1º, **Carácter:** Optativa, **Tipo:** práctica, Nº de **créditos**: 6 ECTS
Segundo semestre de los cursos 2010-2011, 2011-2012, 2012-2013, 2013-2014, 2014-2015, 2015-2016, 2016-2017 y 2017-2018 (ev. 75.39%)

SO Grado

Puesto: Ayudante, Ayudante Doctor (desde 01/05/2013), Contratado Doctor (desde 4-2-2016), y Titular de Universidad (desde 28/03/2019).
Programa: Graduado en Ingeniería Informática y Graduado en tecnologías de la información
Asignatura: Sistemas Operativos (71902048)
Curso: 2º, **Carácter:** Obligatoria, **Tipo:** Teórica, Nº de **créditos**: 6 ECTS
Primer semestre de los cursos 2011-2012 (ev. 92.54%), 2012-2013 (ev. 91.4%), 2013-2014 (91.67%), 2014-2015 (ev. 95.83%), 2015-2016 (ev. 87.36%), 2016-2017 (ev. 70.17%), 2017-2018 (ev. 81.5%) y 2018-2019.

DyASO

Puesto: Ayudante, Ayudante Doctor (desde 01/05/2013), Contratado Doctor (desde 4-2-2016) y Titular de Universidad (desde 28/03/2019).
Programa: Graduado en Ingeniería Informática
Asignatura: Diseño y Administración de Sistemas Operativos (71013012)
Curso: 3º, **Carácter:** Obligatoria, **Tipo:** Teórica, Nº de **créditos**: 6 ECTS
Primer semestre de los cursos 2012-2013 (ev. 91%), 2013-2014 (98%), 2014-2015 (ev. 89.02%), 2015-2016 (ev. 95.26%), 2016-2017 (ev.77.97 %), 2017-2018 (ev. 70.99%) y 2018-2019.

PFG Inf.

Puesto: Ayudante Doctor, Contratado Doctor (desde 4-2-2016) y Titular de Universidad (desde 28/03/2019).
Programa: Graduado en Ingeniería Informática
Asignatura: Proyecto de fin de grado (Ing. Informática) 7101403-
Curso: 4º, **Carácter:** Obligatoria, **Tipo:** práctica, Nº de **créditos**: 18 ECTS
Segundo semestre de los cursos 2014-2015, 2015-2016 (ev. 64.45%), 2016-2017 y 2017-2018 (ev. 80.04%)**.**

PFG TI

Puesto: Ayudante Doctor, Contratado Doctor (desde 4-2-2016) y Titular de Universidad (desde 28/03/2019).
Programa: Graduado en tecnologías de la información
Asignatura impartida: Proyecto de fin de grado (Ing. TI) 71024056
Curso: 4º, **Carácter:** Obligatoria, Tip**o:** práctica, Nº de **créditos**: 18 ECTS
Segundo semestre de los cursos 2014-2015, 2015-2016 (ev. 56.92%), 2016-2017 (ev. 52.73%) y 2017-2018 (ev. 71.75%)**.**

PFM

Puesto: Ayudante Doctor, Contratado Doctor (desde 4-2-2016) y Titular de Universidad (desde 28/03/2019).
Programa Máster Universitario en ingeniería de sistemas y Control
Asignatura: Proyecto de fin de Máster (31104229)
Curso: 1º, **Carácter:** Optativa, **Tipo:** teoría, Nº de **créditos**: 18 ECTS
Segundo semestre de los cursos 2014-2015, 2015-2016, 2016-2017 y 2017-2018 (ev. 81.15%).

SOmov

Puesto: Contratado Doctor (desde 4-2-2016) y Titular de Universidad (desde 28/03/2019).
Programa: Máster en Ingeniería Informática
Asignatura: Sistemas Operativos de Dispositivos Móviles (3110614-)
Curso: 1º**, Carácter:** Optativa**, Tipo:** Teórica**,** Nº de **créditos**: 6 ECTS
Primer semestre de los cursos 2016-2017 (ev. 78.33%), 2017-2018 (ev. 63.38%) y 2018-2019.

4.2.2 Tutorías

He impartido docencia como tutor en el centro asociado de la UNED en las Rozas y posteriormente al traslado del mismo en Las Tablas en las siguientes asignaturas:

SD plan antiguo

Puesto: Tutor
Centro asociado: Madrid-Las tablas y Madrid-Las tablas
Programa Ingeniería en informática
Asignatura: Sistemas Distribuidos

Curso: 5º, **Carácter:** Obligatoria, **Tipo:** Teórica, Nº de **horas** impartidas por curso: 18
Primer semestre de los cursos 2005-2006, 2006-2007, 2008-2009, 2009-2010, 2010-2011 (ev. 97.58%) y 2011-2012 (**venia docendi**). **NOTA:** no hay curso 2007-2008 (estancia).

RC

Puesto: Tutor
Tipo de programa Licenciatura **Especificar:** Ingeniería en informática
Centro asociado: Madrid-Las Rozas
Asignatura: Redes y Comunicaciones
Curso: 4º, **Carácter:** Troncal, **Tipo:** Teórica, Nº de **horas** impartidas por curso: 36
Asignatura anual impartida en 2006-2007 y el segundo semestre de 2010-2011 (18 horas).

SD Grado

Puesto: Tutor
Centro asociado: Madrid-Las tablas
Programa: Grado en Ingeniería Informática
Asignatura impartida: Sistemas Distribuidos
Curso: 3º, **Carácter:** Obligatoria, **Tipo:** Teórica, Nº de **horas** impartidas por curso: 18
Primer semestre de los cursos 2012-2013, 2013-2014 (100%), 2014-2015 (ev. 100%), 2015-2016, 2016-2017, 2017-2018 (ev.88.91%) y 2018-2019.

LProg

Puesto: Tutor (presencial en el curso 11-12 e intercampus el resto de cursos)
Centro asociado: Madrid-Las tablas
Programa: Grado en Matemáticas
Asignatura impartida: Lenguajes de programación
Curso: 2º, **Carácter:** Obligatoria, **Tipo:** Teórica, Nº de **horas** impartidas por curso: 18
Segundo semestre de los cursos 2011-2012, 2012-2013, 2013-2014, 2014-2015, 2015-2016, 2016-2017 y 2017-2018 (ev. 62.5%).

IC II

Puesto: Tutor AVIP
Centro asociado: Madrid-Las Tablas
Tipo de programa Grado **Especificar:** Ingeniería Informática, e Ingeniería de las Tecnologías de la Información.
Asignatura impartida: Ingeniería de Computadores II
Curso: 2º, **Carácter:** Obligatoria, **Tipo:** Teórica, Nº de **horas** impartidas por curso: 18
Primer semestre del curso 2015-2016.

SO Grado

Puesto: Tutor
Centro asociado: Madrid-Las Tablas
Programa: Graduado en Ingeniería Informática y Graduado en tecnologías de la información
Asignatura: Sistemas Operativos (71902048)
Curso: 2º, **Carácter:** Obligatoria, **Tipo:** Teórica, Nº de **horas** impartidas por curso: 18
Primer semestre del curso 2016-2017.

FUNDELAIN

Puesto: Tutor
Centro asociado: Madrid-Las Tablas
Programa Curso de acceso a mayores de 25 años
Asignatura: Fundamentos de la Informática (00001293)
Curso: 1º, **Carácter:** Optativa, **Tipo:** teoría, Nº de **horas** impartidas por curso: 18
Asignatura anual, cursos 2017-2018 (ev. 94.8) y 2018-2019.

DyASO

Puesto: Tutor
Centro asociado: Madrid-Ramón Areces
Programa Graduado en Ingeniería Informática
Asignatura: Diseño y Administración de Sistemas Operativos (71013012)
Curso: 3º, **Carácter:** Obligatoria, **Tipo:** Teórica, Nº de **horas** impartidas por curso: 13.5
Primer semestre del curso 2017-2018 (ev. 90%).

SD RA

Puesto: Tutor
Centro asociado: Madrid-Ramón Areces
Programa: Grado en Ingeniería Informática
Asignatura impartida: Sistemas Distribuidos
Curso: 3º, **Carácter:** Obligatoria, **Tipo:** Teórica, Nº de **horas** impartidas por curso: 15
Primer semestre del curso 2018-2019.

4.3 Dirección de trabajos

4.3.1 Dirección proyectos de fin de carrera:

1) "Desarrollo de una herramienta software para la resolución de problemas de optimización con algoritmos genéticos" del alumno Raúl de Frutos Tena calificación de Matrícula de honor (10) defendido el día 18 de noviembre de 2009.

2) "Ajuste óptimo de funciones mediante algoritmos genéticos" del alumno Carlos Martín Fernández con la calificación de Matrícula de Honor (10) defendido el día 20 de octubre de 2011.

3) "Desarrollo de una aplicación para la búsqueda de expresiones matemáticas de longitud mínima que describan un número" del alumno Jon Joseba Zurutuza Salsamendi con la calificación de Matrícula de honor (10) defendido el día 04 de julio de 2012.

4) "Desarrollo de una herramienta software para la resolución de problemas de optimización con algoritmos genéticos" del alumno José Antonio López Ruíz con la calificación de Matrícula de honor (10) defendido el día 14 de diciembre de 2012.

5) “Desarrollo de una herramienta software para la resolución de problemas de optimización con algoritmos genéticos” del alumno Francisco Gallardo Torrente con la calificación de sobresaliente (9) defendido el día 5 de marzo de 2013.

6) “Desarrollo de una herramienta software para la resolución de problemas de optimización con algoritmos genéticos” del alumno Alberto Zapata Fernández con la calificación de Notable (8) defendido el día 18/11/2014.

7) “Desarrollo de una aplicación móvil para una fundación” del alumno Álvaro Núñez Corredor con la calificación de Notable (8) defendido el día 9 de abril de 2015

8) “Cálculo y optimización de reducciones en combinaciones de juegos de azar a través de algoritmos genéticos y evolutivos” del alumno José Mariano Hernández González con la calificación de Matrícula de honor (10) defendido el día 01 de julio de 2015.

9) “Desarrollo de una herramienta software para la resolución de problemas de optimización con algoritmos genéticos” del alumno Francisco J. García Paredero con la calificación de Notable (7) defendido el día 14 de septiembre de 2015.

10) “Desarrollo de una herramienta software para la resolución de problemas de optimización con algoritmos genéticos” de la alumna Rosario Gago Utrera con la calificación de Sobresaliente (9) defendido el día 24 de septiembre de 2015.

4.3.2 Dirección de trabajos de fin de grado:

1) “Desarrollo de una herramienta software para la resolución de problemas de optimización con algoritmos genéticos” del alumno Miguel Ángel Hidalgo Mateos con la calificación de sobresaliente (9) defendido el 16 de septiembre 2015.

2) “IVI sistema de control domótico” del estudiante Rubén Velasco Fernández, con la calificación de MH (10) defendido el 28-6-2017.

4.3.3 Dirección de trabajos de fin del Máster interuniversitario en Ingeniería de Sistemas y Control:

1) " Posicionamiento de un robot autónomo utilizando visión artificial", estudiante Alberto Cubo. (6.5). 22 Junio de 2015.

2) "Aplicación de técnicas de Tracking para el control de un robot autónomo aéreo", estudiante Jesús María Pérez de Colmenar (7,5). Fecha de presentación: 21/9/2015

3) “Navegación de un robot autónomo utilizando balizas y luz estructurada”, estudiante Juan Ignacio Forcén Carvalho (MH 10). Fecha de presentación: 21/9/2015

4) “Estudio de aplicabilidad de tecnologías inalámbricas para el control de un robot basado en Arduino”, estudiante Alejandra Ros López (7). Fecha de presentación. Presentación el 20 de septiembre de 2016.

5) “Creación de mapas tridimensionales mediante robot teleoperado y dispositivo Kinect”, estudiante Lucas Riviere Visier (7). Fecha de presentación. Presentación el 20 de septiembre de 2016.

6) “Modelado control de un cuadricóptero AR.DRONE” Estudiante Nicolás Monteagudo Duro, defensa el 20 de septiembre de 2016. Calificación MH 10

7) “Navegación autónoma de un robot diferencial usando un dispositivo Kinect” Estudiante Alberto Morales Guerrero, defendido el 19 Junio de 2017. Calificación MH 10

8) “Control de un robot basado en Raspberry” Estudiante Juan José Romero Marras, defensa el 18 de septiembre de 2017. Calificación NT(8)

9) “Navegación por visión y control de un robot bípedo.” Estudiante Orlando Barcia Ayala. Calificación SB (9). Defensa el 18 de septiembre de 2017.

10) “Integración de un robot autónomo en el sistema de laboratorios remotos” Daniel García García. Calificación SB (9.2). Defensa el 17 de septiembre de 2018.

11) “Integración de un robot autónomo basado en Raspberry en el sistema de laboratorios remotos” Estudiante Jorge Durán Murillas. Calificación SB (8). Defensa el 17 de septiembre de 2018.

12) “Programación de un robot autónomo basado en Raspberry Pi y Kinect” Estudiante Daniel García García. Calificación 6.8. Defensa el 17 de septiembre de 2018.

Dichos TFM pueden consultarse en la página web del máster: https://cv4.ucm.es/moodle/mod/resource/view.php?id=1522869

4.3.4 Dirección de Tesis Doctorales

Actualmente soy director o codirector de las siguientes tesis doctorales en curso:

Nombre: Juan José Romero Marras
Directores: Luis de la Torre y Dictino Chaos
Título: Realidad Aumentada en la Industria 4.0, Pick-by-Vision y entrenamiento automático en Almacenes eCommerce

Nombre: Alberto Morales Guerrero
Directores: Dictino Chaos y Luis de la Torre
Título: Machine Learning aplicado al reconocimiento de objetos en SLAM visual en robots autónomos

4.4 Elaboración de material docente

He realizado diverso material docente para las asignaturas de grado así como para las tutorías:

4.4.1 Libros

Libro SO

Título: Fundamentos Básicos de los Sistemas Operativos
AUTORES: José Manuel Díaz Martínez, Dictino Chaos García, Rocío Muñoz Mansilla, Joaquín Aranda Almansa
Clave: Libro completo, **Páginas:** 1-490, **Editorial:** Sanz y torres
País de publicación: España, **Año:** 2011, **ISBN:** 978-84-92948-47-5
Destinatarios: Alumnos de la asignatura Sistemas Operativos de los grados en Ingeniería Informática y de Tecnologías de la Información de la UNED. Se trata de la bibliografía básica de la asignatura Sistemas Operativos que se imparte en el segundo curso de los Grado en Ingeniería Informática y de Tecnologías de la Información de la UNED.
Su objetivo fundamental es explicar, de la forma más clara posible, los fundamentos básicos de los Sistemas Operativos con un nivel de profundidad adecuado a un estudiante de Ingeniería Técnica.

Libro DyASO

Título: Fundamentos del Sistema Operativo UNIX (2ª edición)
AUTORES: José Manuel Díaz Martínez, Rocío Muñoz Mansilla, Dictino Chaos García
País de publicación: España, **Año:** 2012, **ISBN:** 978-84-615-8772-8
Clave: Libro completo, **Páginas:** 1-644, **Editorial:** Distribuido en abierto
Destinatarios: Alumnos de la asignatura de diseño y administración de Sistemas Operativos del grado en Informática y en tecnologías de la Información. Es el material docente de la asignatura, se trata de una monografía de 644 páginas que se distribuye de forma gratuita entre los alumnos de la asignatura.

Libro Fundelain

Título: Introducción a la Informática Básica
AUTORES: Dictino Chaos García, Sebastián Rubén Gómez Palomo, Emilio Letón Molina, Covadonga Rodrigo San Juan, Miguel Ángel Rubio González
País de publicación: España, **Año:** 2017, **ISBN:** 9788436271997
Clave: Libro completo, **Páginas:** 1-431, **Editorial:** Editorial UNED
Destinatarios: Alumnos de la asignatura Fundamentos de la Informática del curso de Acceso. Es el material básico asignatura.

4.4.2 Apuntes

Apuntes SD

Título: Tutorías de Sistemas Distribuidos
AUTOR: Dictino Chaos García
Clave: Apuntes, **Nombre de la publicación:** Apuntes de Sistemas Distribuidos, **Páginas** 1-214
País de publicación: España, **Año:** 2006
Destinatarios: Alumnos de la tutoría de Sistemas Distribuidos de quinto curso del grado de Ingeniería Informática. El material elaborado consiste en una serie de transparencias basadas en la bibliografía básica de la asignatura que se utilizan en la tutoría (denominación de las clases presenciales en la UNED). Aunque se distribuye como temas separados el volumen total de los apuntes es de 218 páginas.

Apuntes CNL

Título: Apuntes de Control no Lineal
AUTORES: Jesús Manuel de la Cruz, Dictino Chaos García
Clave: Apuntes
Nombre de la publicación: Apuntes de Control no Lineal
Páginas: 1-316. **País de publicación:** España. **Año:** 2011
Destinatarios: Alumnos de la asignatura de Control no Lineal del Máster Universitario en Ingeniería de Sistemas y Control. Se trata de 316 transparencias de apuntes y 6 colecciones de problemas que se utilizan como material docente de la asignatura de Control no Lineal del Máster Universitario en ingeniería de sistemas y Control. El material se encuentra disponible para los alumnos en el curso virtual del Máster.

Apuntes RA

Título: Apuntes de Robots Autónomos
AUTORES: José Antonio López Orozco, Dictino Chaos García
Clave Apuntes
Nombre de la publicación Apuntes de Robots Autónomos
Página Desde: 1-129, **País de publicación:** España, **Año:** 2011
Destinatarios: Alumnos de la asignatura de Robots Autónomos del Máster Universitario en ingeniería de Sistemas y Control. Se trata de 128 páginas de apuntes que se utilizan como material docente de la asignatura de Robots Autónomos del Máster Universitario en ingeniería de sistemas y Control. El material se encuentra disponible para los alumnos en el curso virtual del Máster.

Apuntes SOmov

Título: Apuntes de Sistemas Operativos de Dispositivos Móviles
AUTORES: Dictino Chaos García, José Manuel Díaz Martínez, María Guinaldo Losada y Rocío Muñoz Mansilla
Clave Apuntes
Nombre de la publicación Apuntes de Sistemas Operativos de Dispositivos Móviles
Página Desde: 1-373, **País de publicación:** España, **Año:** 2016
Destinatarios: Alumnos de la asignatura Sistemas Operativos de Dispositivos Móviles del Máster En Ingeniería Informática de la UNED. Se trata del material docente de la asignatura Sistemas Operativos de Dispositivos Móviles que se encuentra disponible para los alumnos en el curso virtual del Máster.

4.5 Proyectos de Innovación Docente

A continuación se detalla la participación en proyectos de innovación docente dirigidos a la mejora de la metodología de la enseñanza a distancia

2009 Herramienta SO

Título: Desarrollo de una herramienta interactiva para la enseñanza de la materia Sistemas Operativos
Entidad financiadora: UNED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de proyectos piloto para la adaptación de la Docencia al Espacio Europeo
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2009 **Hasta:** 01/08/2010 **Nº total de meses:** 12
Investigador principal: José Manuel Díaz Martínez **Nº investigadores:** 4
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo docente del proyecto de investigación.
Tipo: Colaborador
Dedicación: Compartida

2010 Problemas SO

Título: Desarrollo de una aplicación Web 2.0 para la resolución de problemas de la materia Sistemas Operativos
Entidad financiadora: UNED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de proyectos piloto para la adaptación de la Docencia al Espacio Europeo
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2010 **Hasta:** 01/08/2011 **Nº total de meses**: 12
Investigador principal José Manuel Díaz Martínez **Nº investigadores**: 4
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo docente del proyecto de investigación.
Tipo: Colaborador
Dedicación: Compartida

2012 DyASO implantación

Título: Implantación inicial de la evaluación continua en Ampliación y Diseño de Sistemas Operativos
Entidad financiadora: UNED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de proyectos piloto para la adaptación de la Docencia al Espacio Europeo
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2012 **Hasta:** 01/08/2013 **Nº total de meses**: 12
Investigador principal Dictino Chaos García **Nº investigadores**: 2
Aportación del solicitante al proyecto: Coordinador del proyecto
Tipo: Coordinador
Dedicación: Compartida

2012 DyASO

Título: Coordinación tutorial en la asignatura Ampliación y Diseño de Sistemas Operativos
Entidad financiadora: UNED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de proyectos piloto para la adaptación de la Docencia al Espacio Europeo
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2012 **Hasta:** 01/08/2013 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Rocío Muñoz Mansilla **Nº investigadores**: 2
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo docente del proyecto de investigación.
Tipo: Co-Coordinador
Dedicación: Compartida

2014 DyASO Consolidación yo

Título: Consolidación del proceso de evaluación continua en Ampliación y Diseño de Sistemas Operativos
Entidad financiadora: UNED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la calidad docente en el Espacio Europeo.
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2014 **Hasta:** 01/08/2015 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Dictino Chaos García **Nº investigadores**: 2
Aportación del solicitante al proyecto: Coordinador del proyecto
Tipo: Coordinador
Dedicación: Compartida

2014 Realimentación

Título: Mejora de la realimentación del estudiante en la evaluación de resultados en las pruebas presenciales.
Entidad financiadora: UNED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la calidad docente en el Espacio Europeo.
Entidades participantes: Dep. De Informática y Automática y Dep. De Derecho Civil UNED
Desde: 01/08/2014 **Hasta:** 01/08/2015 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Araceli Donado Vara **Nº investigadores**: 14
Aportación del solicitante al proyecto: Coordinador de la infraestructura tecnológica necesaria para el proyecto.
Tipo: Co-Coordinador
Dedicación: Compartida

2014 FUNDELAIN Mini-Libros

Título: Mini-libros electrónicos modulares de Fundamentos de la Informática.
Entidad financiadora: UNED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la calidad docente en el Espacio Europeo.
Entidades participantes: Escuela de Informática UNED
Desde: 01/08/2014 **Hasta:** 01/08/2015 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Emilio Molina letón **Nº investigadores**: 4
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo docente y creador de contenidos.
Tipo: Docente
Dedicación: Compartida

2014 Integracion NE

Título: Un desafío de Innovación docente: En busca de la excelencia académica de los estudiantes con necesidades especiales.
Entidad financiadora: UNED, UC3M, IUED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la calidad docente en el Espacio Europeo.
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2014 **Hasta:** 01/08/2015 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Sonia Calaza López **Nº investigadores**: 16
Aportación del solicitante al proyecto: Implementación de la infraestructura tecnológica necesaria para el proyecto.
Tipo: Participante
Dedicación: Compartida

2014 Excelencia CP

Título: Excelencia académica de los estudiantes universitarios internos en centros penitenciarios.
Entidad financiadora: UNED, UC3M, IUED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la calidad docente en el Espacio Europeo.
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2014 **Hasta:** 01/08/2015 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal José Carlos Muinelo Cobos **Nº investigadores**: 16
Aportación del solicitante al proyecto: Implementación de la infraestructura tecnológica necesaria para el proyecto.
Tipo: Participante
Dedicación: Compartida

2015 redeucación CP

Título: Ensayo, reflexiones y diálogos de Innovación Docente sobre la conquista de la reeducación universitaria de los estudiantes internos en Centros Penitenciarios.
Entidad financiadora: UNED, UC3M, IUED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la calidad docente en el Espacio Europeo.
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2015 **Hasta:** 01/08/2016 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal José Carlos Muinelo Cobos **Nº investigadores**: 16
Aportación del solicitante al proyecto: Implementación de la infraestructura tecnológica necesaria para el proyecto.
Tipo: Participante
Dedicación: Compartida

2015 Necesidades especiales

Título: Nuevos retos académicos de los estudiantes con necesidades especiales.
Entidad financiadora: UNED, UC3M, IUED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la calidad docente en el Espacio Europeo.
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2015 **Hasta:** 01/08/2015 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Sonia Calaza López **Nº investigadores**: 16
Aportación del solicitante al proyecto: Implementación de la infraestructura tecnológica necesaria para el proyecto.
Tipo: Participante
Dedicación: Compartida

2015 Rediseño DyASO

Título: Rediseño del proceso de evaluación continua en Ampliación y Diseño de Sistemas Operativos.
Entidad financiadora: UNED, UC3M, IUED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) IX Convocatoria de Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la Calidad Docente en el Espacio Europeo, curso académico 2015-2016
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2015 **Hasta:** 01/08/2016 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Dictino Chaos García **Nº investigadores**: 2
Aportación del solicitante al proyecto: Coordinador del proyecto.
Tipo: Participante
Dedicación: Compartida

2015 Supervisión DyASO

Título: Supervisión de la creación de contenidos didácticos en la asignatura Ampliación y Diseño de Sistemas Operativos orientados a la nueva metodología de evaluación continua.
Entidad financiadora: UNED, UC3M, IUED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) IX Convocatoria de Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la Calidad Docente en el Espacio Europeo, curso académico 2015-2016
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2015 **Hasta:** 01/08/2016 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Rocío Muñoz Mansilla **Nº investigadores**: 2
Aportación del solicitante al proyecto: Coordinador del proyecto.
Tipo: Co-Coordinador
Dedicación: Compartida

2015 FUNDELAIN mini-libros II

Título: Mini-libros electrónicos modulares: un concepto docente válido en cualquier ámbito.
Entidad financiadora: UNED, UC3M, IUED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) IX Convocatoria de Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la Calidad Docente en el Espacio Europeo, curso académico 2015-2016
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2015 **Hasta:** 01/08/2016 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Emilio Letón Molina **Nº investigadores**: 8
Aportación del solicitante al proyecto: Miembro del equipo docente y creador de contenidos
Tipo: Participante
Dedicación: Compartida

2015 Realimentación A II

Título: Mecanismos de Realimentación Anónima para la mejora de la Enseñanza.
Entidad financiadora: UNED, UC3M, IUED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) IX Convocatoria de Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la Calidad Docente en el Espacio Europeo, curso académico 2015-2016
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2015 **Hasta:** 01/08/2016 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Araceli Donado Vara **Nº investigadores**: 2
Aportación del solicitante al proyecto: Coordinador de la infraestructura tecnológica necesaria para el proyecto.
Tipo: Co-Coordinador
Dedicación: Compartida

2015 Pruebas SW

Título: Soporte automático para la verificación de PECs sobre Pruebas de Software.
Entidad financiadora: UNED, UC3M, IUED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) IX Convocatoria de Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la Calidad Docente en el Espacio Europeo, curso académico 2015-2016
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2015 **Hasta:** 01/08/2016 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Rubén Heradio Gil **Nº investigadores**: 3
Aportación del solicitante al proyecto: Creación de la infraestructura tecnológica necesaria para el proyecto.
Tipo: Colaborador
Dedicación: Compartida

2015 Estado de Bienestar

Título: El estado del Estado del bienestar.
Entidad financiadora: UNED, UC3M, IUED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) IX Convocatoria de Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la Calidad Docente en el Espacio Europeo, curso académico 2015-2016
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2015 **Hasta:** 01/08/2016 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Miryam de la Concepción González Rabanal
Nº investigadores: 6
Aportación del solicitante al proyecto: Infraestructura tecnológica para la creación de contenidos.
Tipo: Coordinador
Dedicación: Compartida

2015 DP estudio por casos

Título: Proceso y Derecho privado: Hacia un replanteamiento de la división de asignaturas y el estudio por casos.
Entidad financiadora: UNED, UC3M, IUED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) IX Convocatoria de Redes de Investigación para la Innovación Docente: Desarrollo de Proyectos para la mejora de la Calidad Docente en el Espacio Europeo, curso académico 2015-2016
Entidades participantes: UNED
Desde: 01/08/2015 **Hasta:** 01/08/2016 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Fernanda Moretón Sanz **Nº investigadores**: 35
Aportación del solicitante al proyecto: Infraestructura tecnológica para la creación de contenidos.
Tipo: Colaborador
Dedicación: Compartida

2016 Proyecto GID Laboratorios

Título: Desarrollo y adaptación de laboratorios virtuales y remotos para asignaturas con necesidades de experimentación (GID2016-9)
Entidad financiadora: UNED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) I Convocatoria extraordinaria de Proyectos de Innovación Educativa (PIE) para Grupos de Innovación Docente (GID), curso académico 2016-2017.
Entidades participantes: UNED, UCM y UM
Desde: 01/08/2016 **Hasta:** 01/08/2017 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Luis de la Torre Cubillo **Nº investigadores**: 18
Aportación del solicitante al proyecto: Desarrollo de laboratorios remotos en JS.
Tipo: Miembro
Dedicación: Completa
Cantidad financiada: 6000 Euros.

2017 Proyecto GID Laboratorios II

Título: Desarrollo y adaptación de laboratorios virtuales y remotos para asignaturas con necesidades de experimentación II (GID2016-9)
Entidad financiadora: UNED
Tipo de convocatoria: (UE, Nacional, CA, otros) I Convocatoria extraordinaria de Proyectos de Innovación Educativa (PIE) para Grupos de Innovación Docente (GID), curso académico 2016-2017.
Entidades participantes: UNED, UCM y UM
Desde: 01/08/2017 **Hasta:** 01/08/2018 **Nº total de mese**s: 12
Investigador principal Luis de la Torre Cubillo **Nº investigadores**: 18
Aportación del solicitante al proyecto: Desarrollo de laboratorios remotos en JS.
Tipo: Miembro
Dedicación: Completa
Cantidad financiada: 3235.3 Euros.

4.6 Cursos de Formación Docente recibidos

Los cursos de formación están orientados a la metodología de Educación a Distancia:

AlF 1

CURSO: Uso y Administración de la plataforma educativa aLF de la UNED para cursos virtuales
Objetivos: Administración de cursos virtuales en la plataforma educativa aLF desarrollada por la UNED. El curso da cabida a la estructuración, gestión e inclusión de contenidos en la plataforma virtual así como a la creación de actividades de evaluación a distancia.
Perfil: Profesores de la UNED que utilicen la plataforma aLF para el desarrollo de cursos virtuales.
Fecha: 11/11/2009, **Nº Horas:** 4
Entidad organizadora: Instituto Universitario de Educación a Distancia (IUED) de la UNED
Lugar de celebración Facultad de psicología, UNED

Presenter

CURSO: Herramientas para el diseño de Actividades de Aprendizaje para el profesorado dentro de la metodología UNED: Adobe Presenter
Objetivos: Aprendizaje de la herramienta Adobe Presenter orientada a la generación de contenido interactivo en los cursos virtuales de la UNED.
Perfil: Profesores de la UNED que preparen contenidos docentes interactivos.
Fecha: 9/12/2009, **Nº Horas:** 4
Entidad organizadora: Instituto Universitario de Educación a Distancia (IUED) de la UNED
Lugar de celebración: Facultad de psicología, UNED

AlF 2

CURSO: Uso y Administración de la plataforma educativa aLF de la UNED para cursos virtuales (Actualización)
Objetivos: Administración de cursos virtuales en la plataforma educativa aLF desarrollada por la UNED. El curso da cabida a la estructuración, gestión e inclusión de contenidos en la plataforma virtual así como a la creación de actividades de evaluación a distancia. El curso se ha llevado a cabo por segunda vez para actualizarse ante los nuevos cambios de la plataforma ALF.
Perfil: Profesores de la UNED que utilicen la plataforma aLF para el desarrollo de cursos virtuales
Fecha: 5/11/2010, **Nº Horas** 4
Entidad organizadora: Instituto Universitario de Educación a Distancia (IUED) de la UNED
Lugar de celebración: Facultad de psicología, UNED

Avip

CURSO: Uso de la herramienta AVIP para profesores-tutores –Módulo I
Objetivos Aprendizaje de la herramienta Avip para cursos virtuales. Dicha herramienta permite impartir clases por videoconferencia
Perfil de los destinatarios Profesores y turores de la UNED que imparten clases en vídeo o las retransmiten entre varias aulas conectadas
Desde 01/03/2011 **Hasta 0**1/07/2011, **Nº Horas** 50
Entidad organizadora Desarrollo Tecnológico de los Centros Asociados de la UNED (INTECA)
Lugar de celebración Curso online con clase presencial en el centro asociado de la UNED en Madrid (Escuelas Pías)

Prevención

CURSO: seguridad en oficinas y despachos de UNED
Objetivos: Formación en Prevención de Riesgos Laborales
Perfil de los destinatarios Profesores y personal de la UNED
Fecha: 2/11/2017, **Nº Horas** 4
Entidad organizadora: Quirón Prevención en colaboración con UPC.
Lugar de celebración: Curso online

Avip Pro

CURSO: Webconferencia y AVIP Pro para evaluación continua.
Objetivos: Plan de Formación del PDI de la UNED 2019-2020
Perfil de los destinatarios Profesores y personal de la UNED
Fecha: 28/4/2020, **Nº Horas** 1
Entidad organizadora: IUED, UNED.
Lugar de celebración: Curso online

Prevención

CURSO: Medidas para la reincorporación a la actividad laboral Post COVID-19. Sector Educación
Objetivos: Formación en Prevención de riesgos debidos al COVID-19
Perfil de los destinatarios Profesores y personal de la UNED
Fecha: 15/10/2020, **Nº Horas** 2
Entidad organizadora: Quirón Prevención.
Lugar de celebración: Curso online

4.7 Cursos de Formación Docente impartidos

Mini-Libros

CURSO: Diseño y producción de mini-libros electrónicos modulares
Objetivos: Programa de formación del PDI de la UNED. Curso 2014-15
Perfil de los destinatarios Profesores y personal de la UNED

Fecha: 18/6/2015, **Nº Horas** 4
Entidad organizadora: IUED (Instituto Universitario de Educación a Distancia)
Lugar de celebración: IUED, Facultad de Psicología de la UNED.

4.8 Congresos Docentes

Los congresos docentes están orientados al uso de nuevas tecnologías en la Educación a Distancia así como en temas de cooperación al desarrollo.

Expocampus 2009

CONGRESO: Últimas potencialidades y perspectivas del e-learning, Expocampus 2009
Objetivos: Congreso de innovación docente dedicado al uso de nuevas tecnologías y redes sociales aplicadas al E-Learning
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad que utilizan las nuevas tecnologías como herramientas de enseñanza.
Desde 16/10/2009 **Hasta** 16/10/2009 **Nº Horas** 10
Entidad organizadora Laboratorio de Ingeniería Didáctica de la UNED
Lugar de celebración Edificio de Humanidades de la UNED (Ciudad Universitaria) en Madrid
Fecha 16/10/2009

Expocampus 2010

CONGRESO: Redes sociales y últimas tendencias del E-learning, Expocampus 2010
Objetivos: Congreso de innovación docente dedicado al uso de nuevas tecnologías y redes sociales aplicadas al E-Learning
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad que utilizan las nuevas tecnologías como herramientas de enseñanza.
Desde 15/10/2010 **Hasta** 15/10/2010 **Nº Horas** 10
Entidad organizadora Laboratorio de Ingeniería Didáctica de la UNED
Lugar de celebración Edificio de Humanidades de la UNED (Ciudad Universitaria) en Madrid
Fecha 15/10/2010

Expocampus 2011

CONGRESO: Tendencias Emergentes y últimos retos del eLearning, Expocampus 2011
Objetivos: Congreso de innovación docente dirigido al estudio de las tendencias de las nuevas tecnologías aplicadas a la docencia.
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad que aplican las nuevas tecnologías para la mejora de la calidad docente.
Desde 21/10/2011 **Hasta** 21/10/2011 **Nº Horas** 10
Entidad organizadora Facultad de Filología de la UNED a través de su Laboratorio de Ingeniería Didáctica y ACTUALing.
Lugar de celebración Edificio de Humanidades de la UNED (Ciudad Universitaria) en Madrid

Fecha 21/10/2011

Jornadas Innovación

CONGRESO: I Jornadas Internacionales de innovación Docente Universitaria en Entornos de Aprendizaje Enriquecidos.
Objetivos: Congreso de innovación docente acerca de nuevas tecnologías aplicadas a la docencia.
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad que aplican las nuevas tecnologías para la mejora de la calidad docente.
Desde 19/09/2012 **Hasta** 21/09/2012 **Nº Horas** 20
Entidad organizadora UNED y el Centro Superior para la Enseñanza Virtual CSEV.
Lugar de celebración Edificio de Humanidades de la UNED (Ciudad Universitaria) en Madrid
Fecha 21/10/2011

Jornadas Cooperación

CONGRESO: I Jornadas Internacionales de Cooperación al Desarrollo en la UNED. "Cooperación al desarrollo en la UNED: Realizaciones y Propuestas".
Objetivos: Congreso dedicado a la aplicación de la metodología de educación a distancia en los proyectos de cooperación al desarrollo.
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad que aplican la metodología de educación a distancia en proyectos de cooperación al desarrollo.
Duración
Desde 4/10/2012 **Hasta** 4/10/2012 **Nº Horas** 10
Entidad organizadora Vicerrectorado de Internacionalización y Cooperación UNED.
Lugar de celebración Facultad de Ciencias Económicas de la UNED (Ciudad Universitaria) en Madrid
Fecha 4/10/2012

VII Jornadas RI

CONGRESO: VII Jornadas de Redes de Investigación en Innovación Docente de la UNED
Objetivos: Congreso dedicado al análisis del impacto de los Proyectos de Innovación Docente desarrollados en la UNED.
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad participantes (o interesados) en proyectos de Innovación Docente.
Duración
Desde 27/5/2014 **Hasta** 28/5/2014
Entidad organizadora Vicerrectorado de Internacionalización y Cooperación UNED.
Lugar de celebración Salón de Actos de la Facultad de Educación de la UNED
Fecha 27/5/2014

Innovación y Colaboración

CONGRESO: I Congreso Internacional sobre Innovación Docente y Colaboración Interuniversitaria: de la excelencia teórica a la realidad práctica.

Objetivos: Congreso dedicado al estudio de las posibilidades de colaboración entre universidades con el objetivo de aumentar la calidad docente.
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad interesados en la colaboración Inter-Universitaria.
Duración
Desde 12/6/2014 **Hasta** 12/6/2014 **Nº Horas** 5
Entidad organizadora UNED, Instituto Franklin de la Universidad de Alcalá y Centro universitario Villanueva (UCM)
Lugar de celebración Facultad de Derecho de Centro Universitario Villanueva de Madrid
Fecha 12/6/2014

XI Foro

Título: Nuevas tecnologías para la enseñanza a distancia de la robótica en el EEES: Laboratorios remotos y la experiencia de la UNED
CONGRESO: XI Foro internacional sobre la evaluación de la Calidad de la Investigación y de la Educación Superior (FECIES)
Objetivos: Congreso dedicado al estudio de los procesos de evaluación de la calidad investigadora y docente en el EEES.
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad
Duración
Desde 8/7/2014 **Hasta** 10/7/2014 **Nº Horas** 5
Entidad organizadora Universidad de Deusto, AEPC y Universidad de Granada.
Lugar de celebración Edificio de la Literatura de la Universidad de Deusto, Bilbao.
Fecha 8/7/2014
Participación: Exposición Escrita.
ISBN: 978-84-697-1002-9

Jornadas ETSI y

Título: Análisis de la herramienta VPL para desarrollo y evaluación automática de prácticas de programación.
CONGRESO: I Jornadas de innovación y Tecnologías Educativas en la ETSI Informática de la UNED.
Objetivos: Congreso dedicado al uso de nuevas tecnologías en la Escuela de Informática.
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad
Duración
Desde 19/2/2015 **Hasta** 19/2/2015 **Nº Horas** 7
Entidad organizadora ETSI Informática de la UNED.
Lugar de celebración **Facultad de Educación**.
Participación: Exposición Oral.
ISBN: 978-84-362-7090-7.

Jornadas ETSI L

Título: Laboratorios virtuales y remotos en Moodle.

CONGRESO: I Jornadas de innovación y Tecnologías Educativas en la ETSI Informática de la UNED.
Objetivos: Congreso dedicado al uso de nuevas tecnologías en la Escuela de Informática.
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad
Duración
Desde 19/2/2015 **Hasta** 19/2/2015 **Nº Horas** 7
Entidad organizadora ETSI Informática de la UNED.
Lugar de celebración **Facultad de Educación**.
Participación: Exposición Oral.
ISBN: 978-84-362-7090-7.

Jornadas ETSI E

Título: Mini-libros electrónicos modulares: un camino ordenado hacia la digitalización de la universidad
CONGRESO: I Jornadas de innovación y Tecnologías Educativas en la ETSI Informática de la UNED.
Objetivos: Congreso dedicado al uso de nuevas tecnologías en la Escuela de Informática.
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad
Duración
Desde 19/2/2015 **Hasta** 19/2/2015 **Nº Horas** 7
Entidad organizadora ETSI Informática de la UNED.
Lugar de celebración **Facultad de Educación**.
Participación: Exposición Oral.
ISBN: 978-84-362-7090-7.

Protección de datos

CONGRESO: I Congreso internacional sobre **"**Nuevas tecnologías, protección de datos personales y transparencia judicial en el marco de las recientes reformas legislativas de la justicia."
Objetivos: Congreso dedicado al uso de nuevas tecnologías y su relación con la ley de protección de datos.
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad
Duración
Desde 31/3/2016 **Hasta** 1/4/2016
Entidad organizadora Facultad de Derecho UNED.
Lugar de celebración Facultad de Derecho.

VIII Jornadas RI

CONGRESO: VIII Jornadas de Redes de Investigación en Innovación Docente de la UNED. "Los trabajos fin de carrera (TFG y TFM): el camino de la profesionalización".
Objetivos: Congreso dedicado al análisis del impacto de los Proyectos de Innovación Docente desarrollados en la UNED.
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad participantes (o interesados) en proyectos de Innovación Docente.

Duración
Desde 15/6/2016 **Hasta** 16/6/2016 **Nº Horas** 15
Entidad organizadora Instituto Universitario de Educación a Distancia (IUED).
Lugar de celebración Salón de Actos de la Facultad de Educación de la UNED
Fecha 15/6/2016

InterESTRATIC

Título: Realización de Mini-Libros electrónicos Modulares
CONGRESO: XX Congreso Internacional de Tecnologías para la Educación y el Conocimiento y VII de Pizarra Digital: Diversidad, Estrategias y Tecnología. Diálogo entre Culturas.
Objetivos: Congreso dedicado al uso de las TIC y estrategias tecnológicas.
Perfil de los destinatarios Profesores de Universidad interesados en las TIC.
Desde 2-3/6/2015
Entidad organizadora **D**epartamento de Didáctica, Organización Escolar y Didácticas Especiales de la Facultad de Educación de la Universidad Nacional de Educación a Distancia e IUED.
Lugar de celebración UNED

4.9 Experiencia Laboral

Institución: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática, Universidad Nacional de Educación a Distancia
Categoría Profesional: Ayudante
Actividad desarrollada: Contrato de personal docente e investigador de universidad con la categoría de Ayudante.
DURACIÓN
Desde: 01/03/2008 **Hasta:** 28/02/2013
Se ha impartido docencia en asignaturas, grado del EEES y así como en asignaturas de Máster EEES. También se ha impartido docencia en asignaturas de acceso a la Universidad.

Institución: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática, Universidad Nacional de Educación a Distancia
Categoría Profesional: Ayudante Doctor
Actividad desarrollada: Contrato laboral docente e investigador de universidad con la categoría de Ayudante Doctor.
DURACIÓN
Desde: 01/05/2013
Hasta: 03/03/2016
Se ha impartido docencia en asignaturas, grado del EEES y así como en asignaturas de Máster EEES. También se ha impartido docencia en asignaturas de acceso a la Universidad.

Institución: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática, Universidad Nacional de Educación a Distancia
Categoría Profesional: Profesor Contratado Doctor
Actividad desarrollada: Contrato laboral docente e investigador indefinido en la universidad con la categoría de Ayudante Doctor.
DURACIÓN
Desde: 04/03/2016
Hasta: 27/03/2019
Se ha impartido docencia en asignaturas, grado del EEES y así como en asignaturas de Máster EEES. También se ha impartido docencia en asignaturas de acceso a la Universidad.

Institución: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática, Universidad Nacional de Educación a Distancia
Categoría Profesional: Profesor Titular de Universidad
DURACIÓN
Desde: 28/03/2019
Se imparte docencia en asignaturas, grado del EEES y así como en asignaturas de Máster EEES. También se ha impartido docencia en asignaturas de acceso a la Universidad.

4.10 Otros Méritos Docentes

Premio a la buena práctica del Personal Docente e Investigador y de Administración y Servicios del Consejo Social de la UNED por el trabajo presentado "Práctica de Instrumentación y Control" 21-12-2016.

Participa en un Máster Interuniversitario entre la Universidad Complutense y la UNED, siendo docente en asignaturas compartidas entre miembros de ambas instituciones.

Miembro de los tribunales de proyectos de fin de carrera, de fin de Máster y de defensas del programa de Doctorado.
-Participación como miembro del tribunal de defensas del doctorado 20-9-2018.

Grabación de 13 clases en vídeo consistente en lecciones de una hora de duración, como material complementario de las asignaturas del Máster y del grado:

-**Como profesor** de la asignatura Control No Lineal del Máster Interuniversitario de ingeniería de sistemas y de control (UNED-Complutense) (31104178)

https://2019.cursosvirtuales.uned.es/o/3723004
https://2019.cursosvirtuales.uned.es/o/3723006
https://2019.cursosvirtuales.uned.es/o/3723008
https://2019.cursosvirtuales.uned.es/o/3723042
https://2019.cursosvirtuales.uned.es/o/3723044
https://2019.cursosvirtuales.uned.es/o/3722960
https://2019.cursosvirtuales.uned.es/o/3723046

-**Como tutor Intercampus** de la asignatura Lenguajes de Programación (6102210)
http://www.intecca.uned.es/portalavip/grabacion.php?ID_Grabacion=39846&ID_Sala=55521&hashData=563f1d66b2161851339c9748410cc483
http://www.intecca.uned.es/portalavip/grabacion.php?ID_Grabacion=40658&ID_Sala=56248&hashData=696842730cdc61e22438513f95c789fa
http://www.intecca.uned.es/portalavip/grabacion.php?ID_Grabacion=40666&ID_Sala=56248&hashData=2be57be1d7f059d741663ff7b7192534

-**Como tutor Intercampus de Sistemas Distribuidos**
https://www.intecca.uned.es/portalavip/grabacion.php?ID_Grabacion=256339&ID_Sala=186548&hashData=fbcbe5f1ba7f689fdc13c1c85ba7721a&amp%3BparamsToCheck=SURfR3JhYmFjaW9uLElEX1NhbGEs
https://www.intecca.uned.es/portalavip/grabacion.php?ID_Grabacion=257093&ID_Sala=186913&hashData=f60a504560204ad43ed53e3e1f4cbd33&amp%3BparamsToCheck=SURfR3JhYmFjaW9uLElEX1NhbGEs
https://www.intecca.uned.es/portalavip/grabacion.php?ID_Grabacion=270109&ID_Sala=190718&hashData=8cf3779c6f01172c683f6a9942bec8b4&paramsToCheck=SURfR3JhYmFjaW9uLElEX1NhbGEs

https://www.intecca.uned.es/portalavip/grabacion.php?ID_Grabacion=271976&ID_Sala=190999&hashData=9554336fce317378bfa616f42a342401&paramsToCheck=SURfR3JhYmFjaW9uLElEX1NhbGEs

Pertenencia al **Grupo de innovación docente** de la UNED GID2016-9 "Herramientas Interactivas para Tareas de Experimentación HITE" desde el año 2016. http://portal.uned.es/portal/page?_pageid=93,56796261&_dad=portal&_schema=PORTAL

5 FORMACIÓN ACADÉMICA

5.1 Títulos

LICENCIATURA

Denominación del título: Licenciado en física
Universidad: Universidad Complutense de Madrid
Fecha (desde1999 hasta) 15-9-2004
Nota media 2.5
Certifciado MECES: Título homologado a un Máster Universitario (nivel 3 MECES) y a nivel 4 d3el Marco deuropeso de Cualificaicones (EQF), 5/12/2018

CAP

Denominación del título: Certificado de aptitud pedagógica
Centro Instituto de ciencias de la educación
Institución: Universidad Complutense de Madrid
Fecha: 17-3-2005
Calificación: Apto (Máxima posible)

DOCTORADO

Programa de doctorado: Ingeniería de Sistemas y Automática
Mención de calidad del programa de doctorado en el año: 2003
Universidad: Universidad Nacional de Educación a Distancia

DEA

Denominación del título: Diploma de Estudios Avanzados en el área de conocimiento de Ingeniería de Sistemas y Automática
Centro: Departamento de Informática y Automática
Institución: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Fecha: 7-11-2006
Calificación: Sobresaliente

TESIS EUROPEA

Directores: Joaquín Aranda Almansa
Título: Control no lineal de vehículos marinos subactuados no-Holonómicos
Fecha: 14-12-2010 (defensa 10/12/2010)
Calificación: Sobresaliente Cum Laude por unanimidad
Doctorado europeo (mención el 14-12-2010)
Universidad: Universidad Nacional de Educación a Distancia

5.2 Ayudas y Becas

Beca FPU

Tipo: predoctoral
Finalidad: Beca predoctoral de la Universidad Nacional de Educación a Distancia para la realización del Doctorado.
Entidad financiadora: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Desde: 01/04/2005 **Hasta:** 31/03/2007 **Nº de meses:** 24
Centro: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática
Institución: Universidad Nacional de Educación a Distancia

Contrato FPU

Tipo: Predoctoral
Finalidad: Contrato de Personal Investigador en formación para continuar con la realización de la tesis doctoral
Entidad financiadora: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Desde: 01/04/2007 **Hasta:** 29/02/2008 **Nº de meses:** 12
Centro: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática
Institución: Universidad Nacional de Educación a Distancia

Ayuda estancias breves

Tipo: Predoctoral
Finalidad: Ayuda para estancias breves en el extranjero con fines de investigación de la UNED **Entidad financiadora:** Universidad Nacional de Educación a Distancia
Desde: 01/10/2007 **Hasta:** 21/12/2007 **Nº de meses:** 3
Centro: Institute for Systems and Robotics (1)
Institución: Instituto Superior Técnico
Localidad: Lisboa, Portugal

Ayuda puentes movilidad

Tipo: Postdoctoral
Finalidad: UNED Puentes Internacionales. Movilidad PDI 3ª Ed.
Entidad financiadora: Vicerrectorado de Internacionalización y Cooperación. UNED.
DURACIÓN
Desde: 20/10/2013 **Hasta:** 03/11/2013 **Nº de meses:** 0.5
Centro: Institute for Systems and Robotics
Institución: Instituto Superior Técnico
Localidad: Lisboa, Portugal

5.3 Premios

Premio extraordinario de Doctorado

Concedido el 23/03/2012

Doctorado europeo

Mención de Doctor Europeo del 14-12-2010

5.4 Cursos y Seminarios de Investigación

5.4.1 Pre-Doctoral

1 LLoret: Control con fricción

Título: Modelado y Control de Sistemas con Fricción Dinámica
Objetivos: Presentar los recientes avances en el modelado, análisis y control de sistemas con fricción dinámica. Se presentarán tanto los aspectos teóricos como el enfoque de aplicación.
Fecha: 13-17/6/2005 **Nº de horas:** 6.25
Organismo: Comité Español de Automática CEA
Lugar de celebración: Lloret de Mar (Girona)

2 LLoret: Detección Fallos

Título: Estrategias para la detección y diagnosis de fallos.
Objetivos: Proporcionar diferentes enfoques para afrontar la detección y la diagnosis de comportamientos anómalos en sistemas dinámicos a partir de la explotación eficiente del conocimiento del proceso y las medidas de las variables del sistema proporcionadas por los sensores.
Fecha: 13-17/6/2005 **Nº de horas:** 6.25
Organismo: Comité Español de Automática CEA
Lugar de celebración: Lloret de Mar (Girona)

3 LLoret: Fusión Sensorial

Título: Reconocimiento de Formas y la Fusión Sensorial en Automatización y Robótica
Objetivos: Presentar las bases metodológicas del reconocimiento de formas y de la fusión sensorial, aplicados a la robótica y a la automatización de procesos. El curso incidirá tanto en los desarrollos teóricos como en los problemas prácticos de implementación en diferentes dominios.
Fecha: 13-17/6/2005 **Nº de horas:** 6.25
Organismo: Comité Español de Automática CEA
Lugar de celebración: Lloret de Mar (Girona)

4 Curso de verano Matlab

Título: Control de procesos: aplicaciones en el entorno MATLAB-SIMULINK
Objetivos: Introducción a la teoría de control de procesos y aplicación de las herramientas Matlab y Simulink a la solución de los siguientes problemas: Control en presencia de perturbaciones, identificación de modelos, diseño y ajuste de controladores PID, aplicación de estrategias clásicas en control de procesos, tratamiento digital de Señales y problemas de Control multivariable.
Fecha: 18-22/7/2005 **Nº de horas:** 35
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: UNED, Centro asociado de Ávila

5 Guillet: Web based Control

Título: Web-based Interaction Systems: Design and Implementation Methodologies
Objetivos: Introducción a la teoría de control en red, y la gestión de retardos variables. Impartido por Prof. Denis Gillet del instituto federal de tecnología suizo, EPFL, Laussane.
Fecha: 3-7/10/2005 **Nº de horas:** 15
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática UNED

6 Rivera: Identificación

Título: Introduction to Systems Identification
Objetivos: Introducción a la identificación de sistemas dinámicos. Impartido por el profesor Daniel E. Rivera del departamento de química e ingeniería de materiales, en Arizona State University, EEUU. Se trata de un curso eminentemente práctico en el que se presentaban algunas de las técnicas de identificación más comunes en el control de procesos, así como las herramientas de análisis y los modelos de regresión más importantes.
Fecha: 10-14/10/2005 **Nº de horas:** 15
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática UNED

7 Tore Hagglund: Control Descentralizado

Título: Decentralized Approaches to Process Control
Objetivos: Introducción a la teoría de control de procesos mediante algoritmos descentralizados. Impartido por el Prof. Tore Hagglund del departamento de Control Automático, del Instituto de Tecnología de Lund
Fecha: 17-21/10/2005 **Nº de horas:** 15
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática UNED

8 Leva: Automatic Tuning

Título: Automatic tuning of industrial regulators: methods, engineering and research
Objetivos: En el curso se presentan las últimas técnicas en sistemas de autosintonía de controladores. El curso se centra en la autosintonía de controles PID y se presentan múltiples ejemplos de autosintonía en el Lenguaje de programación LabVIEW. Impartido por el profesor Alberto Leva, del Politécnico de Milano Introducción a la identificación de sistemas dinámicos.
Fecha: 16-19/5/2006 **Nº de horas:** 16
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia

Lugar de celebración: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática UNED

9 Celier: Simulación sistemas híbridos

Título: Simulation of Hybrid Dynamic Models
Objetivos: En el curso se presentan os últimos métodos numéricos de simulación de sistemas dinámicos. El curso analiza los problemas de estabilidad, robustez velocidad de convergencia así como los problemas numéricos que se presentan en los sistemas problemas stiff. Impartido por el prestigioso profesor Dr. François E. Cellier, del instituto de ciencia de la computación en ETH Zúrich.
Fecha: 11-15/9/2006 **Nº de horas:** 20
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática UNED

10 Karl-Erik: Enbedded control systems

Título: Embedded Control Systems or Integrated Control and Real-Time Scheduling
Objetivos: Estudio de los sistemas de control embebido y su simulación mediante el uso de Simulink y True-time. Impartido por el Prof. Karl-Erik Årzén, del departamento de Control Automático del Lund Institute of Technology, Lund, Suiza.
Fecha: 16-20/4/2007 **Nº de horas:** 15
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática UNED.

11 BBS Aguiar

Título: A-Coordinated motion control of autonomous robotic vehicles
Objetivos: Pertenece a la cadena de seminarios semanales "Brown Bag Seminar" organizados por el Profesor A. Pedro Aguiar: http://users.isr.ist.utl.pt/~pedro/news.html#BBag
En él se aborda el problema de control de movimiento de múltiples vehículos autónomos que deben actuar en cooperación. Se hace especial hincapié en el seguimiento de camino coordinado CPF (Coordinated Path Following). El seminario fue impartido por el profesor A. Pedro Aguiar.
Fecha: 17/10/2007 **Nº de horas:** 2
Organismo: Institute for Systems and Robotics (ISR)
Lugar de celebración: Institute for Systems and Robotics, Instituto Superior Técnico de Lisboa

12 BBS Vahid

Título: Multiple-model adaptive control
Objetivos: "Brown Bag Seminar" que aborda el problema de control adaptativo. En particular se muestra la solución basada en multi-modelo en el cual existe un conjunto de modelos y sus controladores no lineales asociados que son seleccionados médiate una lógica de control que garantiza la convergencia global del algoritmo. El seminario fue impartido por Vahid Hassani.
Fecha: 24/10/2007 **Nº de horas:** 2
Organismo: Institute for Systems and Robotics (ISR)
Lugar de celebración: Institute for Systems and Robotics, Instituto Superior Técnico de Lisboa

13 BBS Andreas

Título: Cooperative Path Planning for Multiple Autonomous Robotic Vehicles
Objetivos: "Brown Bag Seminar". En él se aborda el problema de la planificación multiobjetivo de trayectorias para el seguimiento de camino coordinado. El seminario fue impartido por Andreas J. Häusler.
Fecha: 31/10/2007 **Nº de horas:** 2
Organismo: Institute for Systems and Robotics (ISR)
Lugar de celebración: Institute for Systems and Robotics, Instituto Superior Técnico de Lisboa

14 BBS Reza

Título: A fast algorithm for path generation of multiple UAVs in time-critical missions
Objetivos: "Brown Bag Seminar". En él se aborda el problema de generación en tiempo real de camino de múltiples vehículos en operaciones cooperativas. Se centra en el análisis de un nuevo algoritmo computacionalmente eficiente para el cálculo de trayectorias. El seminario fue impartido por D-. Reza Ghabcheloo.
Fecha: 7/11/2007 **Nº de horas:** 2
Organismo: Institute for Systems and Robotics (ISR)
Lugar de celebración: Institute for Systems and Robotics, Instituto Superior Técnico de Lisboa

15 BBS Luis

Título: Examples of marine sensors
Objetivos: "Brown Bag Seminar" en él se realiza un análisis de los sensores marinos más frecuentes, sonars, pingers, sensores de velocidad doppler, sensores de rango vectoriales, etc… y en general de los problemas de sonorización que se plantean en un entorno marino, el seminario presenta múltiples resultados prácticos y aplicaciones reales. El seminario fue impartido por D-. Luis Sebastião.
Fecha: 14/11/2007 **Nº de horas:** 2
Organismo: Institute for Systems and Robotics (ISR)
Lugar de celebración: Institute for Systems and Robotics, Instituto Superior Técnico de Lisboa

16 BBS Francesco

Título: Cooperative Motion Control of Autonomous Marine Vehicles
Objetivos: "Brown Bag Seminar" que aborda el problema de control coordinado de múltiples vehículos marinos que actúan en estrategias colaborativas. En particular se centra en el control de camino coordinado y los problemas de coordinación que se plantean cuando se consideran los posibles fallos en las comunicaciones y cambios en la topología de la comunicación entre agentes. El seminario fue impartido por Francesco Vanni.
Fecha: 21/11/2007 **Nº de horas:** 2
Organismo: Institute for Systems and Robotics (ISR)
Lugar de celebración: Institute for Systems and Robotics, Instituto Superior Técnico de Lisboa

17 BBS Pramod

Título: Marine Robotics
Objetivos: "Brown Bag Seminar" el que hace una revisión de los principales tipos de robots autónomos submarinos y de superficie así como de los problemas de control asociados a cada uno de ellos. El seminario fue impartido por Pramod Maurya.
Fecha: 28/11/2007 **Nº de horas:** 2
Organismo: Institute for Systems and Robotics (ISR)
Lugar de celebración: Institute for Systems and Robotics, Instituto Superior Técnico de Lisboa

18 BBS Michael Athans I

Título: History of Modern Control Theory (Part I).
Objetivos: "Brown Bag Seminar" en el que se realiza una maravillosa introducción a la teoría de control moderno desde el punto de vista histórico. El seminario fue impartido por el prestigioso Profesor Michael Athans que a lo largo de su trayectoria profesional ha tenido la oportunidad de vivir en primera persona muchos de los acontecimientos cruciales en la historia del control moderno.
Fecha: 5/12/2007 **Nº de horas:** 2
Organismo: Institute for Systems and Robotics (ISR)
Lugar de celebración: Institute for Systems and Robotics, Instituto Superior Técnico de Lisboa

19 BBS Michael Athans II

Título: History of Modern Control Theory (Part II).
Objetivos: "Brown Bag Seminar" impartido por el prestigioso Profesor Michael Athans y es la continuación del seminario History of Modern Control Theory (Part I).
Fecha: 12/12/2007 **Nº de horas:** 2
Organismo: Institute for Systems and Robotics (ISR)
Lugar de celebración: Institute for Systems and Robotics, Instituto Superior Técnico de Lisboa

20 BBS Francisco Curado

Título: Geophysical Navigation of Autonomous Underwater Vehicles.
Objetivos: "Brown Bag Seminar" que presenta una nueva alternativa a la navegación inercial y a los sistemas de triangulación de posición por sensores acústicos de rango. Se plantea un método innovador basado en la teoría de la información y el reconocimiento de patrones de características geofísicas (fusión sensorial de mapas de sonar y diagramas de capo magnético local) que permiten localizar un vehículo que se mueve cerca del fondo marino. Fue impartido por el Profesor Francisco Curado.
Fecha: 19/12/2007 **Nº de horas:** 2
Organismo: Institute for Systems and Robotics (ISR)
Lugar de celebración: Institute for Systems and Robotics, Instituto Superior Técnico de Lisboa

21 Carlos Silvestre

Título: Design of Tracking Controllers for Unmanned Vehicles
Objetivos: Introducción al diseño de controladores para el seguimiento de trayectoria de vehículos navales subactuados. Impartido por el profesor Carlos Silvestre del Instituto

Superior Técnico de Lisboa. Se presentan varios aspectos teóricos que se complementan con sesiones prácticas. Más información http://eps.uib.es/automar/Programa.html
Fecha: 17/9/2008 **Nº de horas:** 6
Organismo: Universidad de las islas Baleares UIB
Lugar de celebración: Palma de Mallorca

22 David Moreno SVM

Título: Identificación de sistemas dinámicos utilizando SVM: (vector suport machines)
Objetivos: Introducción a las máquinas de vectores soporte SVM y su aplicación a la identificación de sistemas dinámicos. Impartido por el Profesor David Moreno Salinas.
Fecha: 2/12/2008 **Nº de horas:** 4
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática UNED.

23 Cervin: Event based control

Título: Event-Based Control with Stochastic Disturbances
Objetivos: Análisis y diseño de técnicas de control basadas en eventos. Impartido por el profesor Anton Cervin, del departamento de Control Automático del Lund Institute of Technology, Lund, Suiza
Fecha: 25/6/2009 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática UNED.

24 Cipriano: Fuzzy

Título: Model based Fuzzy control: a nonlinear control method for complex processes
Objetivos: Aplicación de técnicas de control fuzzy aplicadas a sistemas no lineales. Impartido por el Profesor Prof. Dr. Ing. Aldo Cipriano, de la Pontificia Universidad Católica de Chile.
Fecha: 24/6/2009 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática UNED.

5.4.2 Post-Doctoral

1 París: Coop. Navigation

Título: Cooperative Navigation and Control of Multiple Robotic Vehicles.
Objetivos: Curso completo de modelado y control de vehículos autónomos, centrado en los vehículos submarinos y de superficie. El curso abarca desde el modelado de vehículos en 3 y 6 grados de libertad hasta el modelado de sistemas multiagente y el seguimiento de camino coordinado. Se estudian técnicas de análisis y control no lineal, modelos y aproximaciones de veículos reales, técnicas de navegación, filtros de khalman, etc. Impartido por los prestigiosos profesores Antonio P. Aguiar Y António M. Pascoal.
Fecha: 21-25/2/2011 **Nº de horas:** 21
Organismo: European Embedbed Cotrol Institute
Lugar de celebración: SUPELEC, Gif-sur-Yvete, Paris, Francia.

2 París: H.G. Observers

Título: High-Gain Observers in Nonlinear Feedback Control.
Objetivos: El curso aborda el control de sistemas empleando observadores de alta ganancia. Presenta el principio de separación en sistemas no lineales y su aplicación al problema de regulación, la relación entre el observador de alta ganancia y las técnicas de control adaptativo y Filtros de Khalman extendidos. Impartido por el prestigioso profesor Dr. Hassan Khalil del Dept. Electrical & Computer Engineering, Michigan State University, USA.
Fecha: 7-11/3/2011 **Nº de horas:** 21
Organismo: European Embedbed Cotrol Institute
Lugar de celebración: SUPELEC, Gif-sur-Yvete, Paris, Francia.

3 Baños: Control Reset

Título: Sistemas de control reseteado: aplicaciones en control de procesos
Objetivos: El curso aborda el interesante problema de control con acción de reset. Esta técnica de control no lineal permite superar las limitaciones impuestas por las desigualdades de bode a los sistemas de control lineales, permitiendo obtener acción integral sin aumentar excesivamente la fase del sistema. Impartido por el prestigioso catedrático Alfonso Baños Tórrico del departamento de Informática y Sistemas de la Universidad de Murcia.
Fecha: 17/04/2012 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: ETS. Ingeniería Informática, UNED.

4 Salt: Multifrecuencia

Título: Control digital con muestreo no convencional: Nuevas aplicaciones. El en lace de señales y el ahorro computacional
Objetivos: El curso aborda el problema de control en sistemas con muestreo multifrecuencia, demostrando las posibilidades que este sistema permite de cara al ahorro computacional y a la reducción del caudal de comunicación entre procesos.
Impartido por el prestigioso Catedrático Julián Sans Llobregat del departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática en la Universidad Politécnica de Valencia.
Fecha: 20/04/2012 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: ETS. Ingeniería Informática, UNED.

5 Vilanova: Control basado en datos

Título: Diseño de controladores basados en datos
Objetivos: El curso muestra una nueva metodología para el diseño de controladores. En dicho esquema, en vez de adquirir datos para el ajuste empírico de un modelo del sistema a controlar al que precede un proceso de diseño de la ley de control se utilizan de forma directa los datos adquiridos para la síntesis del controlador. Esto permite reducir
Impartido por el prestigioso profesor Ramón Vilanova Arbos del Departamento de Telecomunicaciones e Ingeniería de Sistemas de la Universidad Autónoma de Barcelona
Fecha: 24/04/2012 12 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: ETS. Ingeniería Informática, UNED.

6 Teodoro: Control LMI

Título: Aplicación de las Desigualdades Matriciales Lineales al Control Automático
Objetivos: El curso formula los problemas de Control y Estabilidad desde la perspectiva de los sistemas de desigualdades matriciales lineales. Esto permite reformular problemas de control de forma sencilla y elegante y utilizar la metodología LMI para su estudio.
Impartido por el prestigioso Catedrático Teodoro Álamo Cantarero del Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Universidad de Sevilla.
Fecha: 7/5/2012 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: ETS. Ingeniería Informática, UNED.

7 UR Intervention

Título: 2º Field training workshop in underwater robotics intervention
Objetivos: El curso aborda los últimos avances en la investigación de robots autónomos (AUV) de intervención submarina. Impartido por los prestigiosos investigadores Dr.Peter Klapmann del Center of Artufucuak Intelligence, robotics innovation center de Alemania y el Prof Gianluca Antoneli de la universidad degli Sustudi di Cassino, Italia, entre otros.
Fecha: 1-2/10/2012 **Nº de horas:** 20
Organismo: Autormar y proyecto Trident (7th framework programe)
Lugar de celebración: Port de Sóller, Mallorca, España.

8 Pub. En abierto

Título: La publicación científica en abierto
Objetivos: El curso aborda las posibilidades que brinda la publicación científica en abierto para mejorar la eficiencia y eficacia del trabajo investigador así como devolver de forma efectiva a la sociedad el producto de la investigación que se financia con fondos públicos.
Impartido por los prestigiosos ponentes Kirsti Ala-Mutka (Comisión Europea), Juan Corrales (Consorcio Madroño), Soledad Béthencourt (Asesoría Jurídica de la URJC) y Victoria Rasero (UC3M).
Fecha: 23/10/2012 **Nº de horas:** 5
Organismo: Consorcio Madroño y Universidad Complutense de Madrid.
Lugar de celebración: Facultad de informática UCM.

9 Salamero: modo deslizante

Título: Control de convertidores conmutados en modo de deslizamiento
Objetivos: Aplicaciones del control en modo deslizante a los convertidores de potencia.
Impartido por el profesor Luis Martínez Salamero la Universidad Rovira I Virgili de Tarragona.
Fecha: 7/3/2013 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: ETS. Ingeniería Informática, UNED.

10 Jesús vega: Fusión

Título: Métodos de aprendizaje automático y aplicaciones experimentales en fusión termonuclear
Objetivos: Diseño de clasificadores mediante SVM y predictores conformales para el diagnóstico del plasma en reactores de fusión. Impartido por Jesús Vega Sánchez de la Asociación Euratom/Ciemat para Fusión, Ciemat
Fecha: 12/4/2013 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: ETS. Ingeniería Informática, UNED.

11 Tore Haglund: Fricción

Título: Detection, diagnosis, and compensation of friction in control valves
Objetivos: Diagnóstico, detección y compensación de la vibración en los sistemas de control. Impartido por el Prof. Tore Hagglund, Catedrático del departamento de Control Automático, del Instituto de Tecnología de Lund
Fecha: 16/4/2013 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: ETS. Ingeniería Informática, UNED.

12 Fco Rodriguez: Redes y Lyap

Título: Control de Sistemas a Través de Redes. (NCS) Análisis de estabilidad y diseño de controladores basado en el enfoque Lyapunov-Krasvoskii.
Objetivos: Aplicación de las técnicas de análisis de estabilidad de Lyapunov así como el teorema del conjunto invariante de Krasovskii para el diseño de sistemas de control en red. Impartido por el Prof. Francisco Rodríguez Rubio, del departamento de Ingeniería de sistemas y Automática de la Universidad de Sevilla
Fecha: 26/4/2013 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: ETS. Ingeniería Informática, UNED.

13 Carlos Balaguer: Humanoides

Título: Robots Humanoides: La Ciencia Ficción Hecha Realidad
Objetivos: Análisis matemático y evolución histórica de los robots humanoides. Curso impartido por el Prof. Carlos Balaguer Bernaldo de Quirós, Catedrático, del Laboratorio de Robótica de la Universidad Carlos III de Madrid
Fecha: 25/3/2014 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: ETS. Ingeniería Informática, UNED.

14 Antonio Barrientos: Prototipos robots.

Título: ¿Que se aprende haciendo prototipos de Robots?
Objetivos: Analizar el impacto de la iniciática de construcción de robots en la asignatura de robótica de la UPM así como la motivación a través de un concurso de robótica. Conferencia Impartida por el Prof. Antonio Barrientos Cruz, Titular de Universidad, UPM
Fecha: 16/3/2015 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

15 MA. Salichs: Robots de asistencia 3ª edad.

Título: Robots para asistencia a personas mayores
Objetivos: La conferencia presenta el estado actual de la robótica asistencial para personas de la tercera edad y cuáles son las principales dificultades para avanzar en este campo. Impartido por el Prof. Miguel Ángel Salichs Caballero, Catedrático de la Universidad Carlos III de Madrid
Fecha: 9/4/2015 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

16 Gonzalo Pajares: Agricultura de precisión

Título: Visión por computador en tractores robotizados para agricultura de precisión
Objetivos: Estudio de las posibilidades de aplicación de técnicas de detección de malas hiervas en cultivos usando visión artificial y aplicación a la agricultura de precisión. Impartido por el Prof. Gonzalo Pajares, Catedrático de Universidad, UCM
Fecha: 20/4/2015 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

17 Gonzalo Farías: Minería

Título: Oportunidades del aprendizaje automático en la industria minera
Objetivos: Estudio de las posibilidades realies de aplicación de la teoría de control a los problemas de la minería del cobre. Caso de estudio de la minería del Cobre en Chile. Impartido por el Prof. Gonzalo Farías de la Pontificia Universidad Católica de Valparaíso (PUCV), Valparaíso, Chile.
Fecha: 29/4/2015 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

18 Carlos Bordóns: Microredes

Título: Control y optimización de microrredes con energías renovables
Objetivos: La conferencia Muestra las principales dificultades de control en las micro-redes de energía renovable tanto desde un punto de vista tecnológico como legal y de implantación así como las posibilidades de optimización en la generación de la energía. Impartida por el Prof. Carlos Bordóns, Catedrático de la Universidad de Sevilla.
Fecha: 30/4/2015 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

19 Luis Basañe: Telerobótica

Título: Avances en Telerobótica y Redes de Robots
Objetivos: Estudio de las redes de robots y la actuación robótica a distancia (telerrobótica). Impartido por el Prof. Luis Basáñez Catedrático Emérito de la UPC.
Fecha: 12/5/2015 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

20 Fernando Morilla: PIDs

Título: ¿Qué quieres controlar? ¿Has probado con controladores PID?
Objetivos: Estudio de las posibilidades y versatilidad de los controladores PID en la industria. Impartido por el Prof. Fernando Morilla García, Catedrático de Universidad, UNED.
Fecha: 19/5/2015 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

21 César de Prada: Optimización Dinámica

Título: Optimización dinámica de procesos
Objetivos: aborda los problemas de optimización de las operaciones en la industria de procesos, mostrando su interés y como se plantean los mismos, formulándolos como problemas de optimización dinámica. Impartido por el Prof. César de Prada Moraga, Catedrático de la Universidad de Valladolid
Fecha: 30/3/2016 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

22 Luis Moreno: Fast Marching

Título: El método de Fast Marching: Aplicación de la ecuación Eikonal en problemas de planificación de trayectorias.
Objetivos: estudio de los métodos de Fast Marching desarrollados para resolver el problema del modelado de la propagación de frentes de onda y su aplicación a diferentes problemas en robótica: robots móviles, UAVs, rovers, formaciones de robots y en problemas de aprendizaje de trayectorias. Impartido por el Prof. Luis Moreno Llorente, Catedrático de la Universidad Carlos III
Fecha: 11/04/2016 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

23 Dominique Bonvin: RTO

Título: Optimización en Tiempo Real: Métodos y Aplicaciones
Objetivos: Analiza las estrategias de optimización en tiempo real (RTO) para mejorar el comportamiento de los procesos sometidos a incertidumbres en forma de disparidad planta-modelo, derivas y perturbaciones. Impartido por el Prof. Dominique Bonvin, Catedrático de Universidad, EPFL de Lausanne
Fecha: 14/04/2016 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

24 Oscar Reinoso: SLAM visual

Título: SLAM Visual: Navegación robótica a partir de imágenes
Objetivos: Realiza una revisión de las diferentes alternativas empleadas hasta el momento para resolver el problema de SLAM visual, en particular: Kalman, Rao-Blackwellized, etc. así como procesos que trabajan en paralelo con objeto de reducir de forma paulatina tanto los errores en la localización del robot móvil como en la construcción del mapa. Impartido por el Prof. Oscar Reinoso García, Catedrático de la Universidad Miguel Hernández

Fecha: 18/04/2016 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

25 José Manuel Andújar: RPAS

Título: Sistemas Aéreos Pilotados de forma Remota (RPAS): Historia y Sistemas
Objetivos: expone la historia y evolución de los Sistemas Aéreos Pilotados de forma Remota (RPAS) o, comúnmente denominados drones; las propuestas de futuro; los sistemas necesarios para que un RPAS pueda realizar una misión, algunos ubicados en la propia plataforma y otros en tierra y su operación de los RPAS. Impartido por el Prof. José Manuel Andújar Márquez, Catedrático de la Universidad de Huelva
Fecha: 4/5/2016 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

26 Fabio: Big data con R

Título: Big Data con R
Objetivos: Estudio de la herramienta R para Data Science, un paquete ampliable de software libre con el que se estudiaron los algoritmos principales empleados en Big Data y se realizó un análisis profundo de datos provenientes de bases de datos de uso público. Impartido por el Prof. Fabio Gómez Estern, Titular de la Universidad Loyola
Fecha: 10/3/2017 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

27 Marga: Tiempo Real

Título: Cuando el Tiempo se hace Real: Conceptos Básicos
Objetivos: El objetivo es definir los conceptos de tarea concurrente, caracterizada por su activación (periódica o por evento), demanda máxima de procesador y plazo de ejecución que debe garantizarse incluso en el caso de peor comportamiento temporal del sistema y a pesar de que las tareas compartan recursos. Impartido por la Prof. Marga Marcos, Catedrática de la Universidad del País Vasco
Fecha: 16/3/2017 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

28 Francisco Rodríguez: Invernaderos

Título: Robótica en invernaderos
Objetivos: Estudio de la aplicación de técnicas de automatización y robotización en todos los procesos agrícolas, desde la germinación de las semillas hasta la manipulación de los productos en la industria agroalimentaria. Impartido por el Prof. Francisco Rodríguez Díaz, Profesor Titular de Universidad, Univ. De Almería.
Fecha: 28/4/2017 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

29 Barreiro: Control impulsivo

Título: Control impulsivo y limitaciones lineales. Aplicaciones en control vehicular
Objetivos: se revisan las limitaciones fundamentales lineales en el dominio del tiempo. Se consideran plantas con polos o ceros en el semiplano derecho, así como integradores o dobles integradores. Se muestra cómo es posible, mediante acciones impulsivas simples superar las limitaciones lineales y su aplicación al problema del platooning. Impartido por el Prof. Antonio Barreiro Blas, Catedrático de la Universidad de Vigo.
Fecha: 9/5/2017 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

30 Sebastián: LCSD

Título: Uso de la herramienta LCSD (Linear Control System Design).
Objetivos: Se expone El funcionamiento de la herramienta interactiva LCSD desarrollada en Sysquake para el diseño controles lineales de forma gráfica. Seminario impartido por el Porf. Sebastián Dormido Bencomo, Catedrático de la UNED.
Fecha: 29/5/2017 **Nº de horas:** 4
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

31 Manuel Ruiz: Nubes

Título: Identificación automática de tipos de nubes mediante visión por ordenador
Objetivos: se estudian las técnicas de visión automática que permitan: detectar nubes y discriminar diferentes tipos con la finalidad de predecir a corto plazo la irradiación solar que incidirá sobre una estación solar térmica. Impartido por el Prof. Manuel Ruiz Arahal, Catedrático de la Universidad de Sevilla
Fecha: 29/11/2017 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: ETSI Ingeniería Informática, UNED.

32 Maestre: control predictivo

Título: Control predictivo centralizado, distribuido y coalicional
Objetivos: El objetivo es presentar una introducción al control predictivo y a algunos de sus desarrollos y retos actuales, especialmente a aquellos relacionados con su aplicación a sistemas de gran escala y distribuidos. Impartido por el Prof. José María Maestre, Profesor Titular de la Universidad de Sevilla
Fecha: 10/4/2018 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

33 Luis Montano: Entornos desafiantes

Título: Retos de la robótica en entornos desafiantes
Objetivos: Se estudian las técnicas utilizadas en robótica en entornos desafiantes, esto es, en aquellos en los que fracasan o no funcionan correcta y continuamente técnicas robóticas existentes actualmente o en desarrollo (Túneles, tuberías, minas cuevas, etc.). Impartido por el Prof. Luis Montano, Catedrático de la Universidad de Zaragoza
Fecha: 17/4/2018 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: ETS Ingeniería Informática, UNED.

34 Blas Vinagre: Robots Nadadores

Título: Robots nadadores tipo flagelo bacteriano
Objetivos: exposición de las técnicas de fabricación y a los mecanismos de propulsión de los robots nadadores tipo flagelo plano y sus posibles aplicaciones en robots a escala submilimétrica (micro y nanorrobots). Impartido por el Prof. Blas Vinagre Catedrático de la Universidad de Extremadura.
Fecha: 25/4/2018 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Educación, UNED.

35 Héctor: Laboratorios y Competencias

Título: Integración y uso de laboratorios virtuales y remotos en modelos educacionales basados en Competencias: Desafíos y oportunidades.
Objetivos: Se expone como crear metodologías para la integración y uso de laboratorios virtuales y remotos en cursos de ingeniería basados en competencias y la experiencia de la PUCV. Impartido por el Prof. Héctor Vargas Profesor Titular de la Universidad Pontificia Católica de Valparaíso
Fecha: 18/9/2018 **Nº de horas:** 2
Organismo: Universidad Nacional de Educación a Distancia
Lugar de celebración: Facultad de Psicología, UNED.

6 EXPERIENCIA EN GESTIÓN Y ADMINISTRACIÓN

Coordinador del Título de Grado en Ingeniería Informática de la ETSI De Ingeniería Informática de la UNED, desde el 3 de octubre de 2017.

7 OTROS MÉRITOS

Acreditado en las figuras de **AYUDANTE DOCTOR, CONTRATADO DOCTOR Y PROFESOR DE UNIVERSIDAD PRIVADA (29-1-2013) así como PROFESOR TITULAR DE UNIVERSIDAD (19-1-2015)**.

Secretario de la red temática Automar

-Idiomas:
Inglés (buen nivel en lectura, escritura y conversación).
Francés (nivel medio en lectura, escritura y conversación).
Gallego (buen nivel de lectura y conversación).
Portugués (nivel medio de lectura y conversación).

-Participación activa en el Consejo de Departamento.

-Participación en un **programa de radio** de divulgación científica acerca de los laboratorios virtuales y remotos, emitido en Radio Nacional de España.
https://canal.uned.es/mmobj/index/id/5408

-Participación en un **programa de radio** acerca de la oferta de titulaciones de la ETSI. Informática, emitido en Radio Nacional de España.
https://canal.uned.es/video/5ba2188bb1111f502b8b4571

Mantenimiento de Infraestructuras del departamento:
-SW para las prácticas https://github.com/UNEDLabs/rip-labview-server/graphs/contributors
-Servidores del Grupo de Investigación
http://gi3.dia.uned.es/index.html
http://ctb.dia.uned.es/inicio/index.htm

8 DILIGENCIA DE REFRENDO DE CURRÍCULUM

El abajo firmante **D. Dictino Chaos García** se responsabiliza de la veracidad de los datos contenidos en el presente "Historial" comprometiéndose a aportar, en su caso, las pruebas documentales que le sean requeridas.

En Madrid a 23 de Junio de 2023.

Fdo.: Dictino Chaos García