



Antonio José del Ama Espinosa

Generado desde: Editor CVN de FECYT

Fecha del documento: 28/08/2023

v 1.4.3

7aba42f24fba07e90c9a5f95daf39f4

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

Resumen libre del currículum

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

Antonio José del-Ama began his research career in 2006 at the National Hospital for Paraplegics' Biomechanics and Assistive Technology Unit, where he later became Group Leader from 2017 to 2019. He also served as an Assistant Professor at Castilla-La Mancha and Rey Juan Carlos Universities from 2015 to 2019. In 2011, he received the Technological Innovation Award from the Rodolfo Benito Samaniego Foundation. In 2019, he left the Biomechanics laboratory to take up a tenured position as an Associate Professor in the Electronic Technology department at Rey Juan Carlos University. He is a founder and member of the Commission of Medical and Health Engineering of the Association of Industrial Engineers of Madrid since 2012, as well as a founder of GoGoa Mobility Robots. He has participated as a researcher and Principal Investigator in several regional (3), national (7), and European (3) projects related to the development and evaluation of wearable robotic and neuroprosthetic technology for walking assistance. Between 2008 and 2012, he was an intern at CSIC's Neural Engineering Group (formerly the BioEngineering Group) and earned his Ph.D. in hybrid lower limb exoskeletons for walking assistance.

His research interests include understanding human-biomechanical interaction, improvement of lower limb exoskeleton mechatronics and control for movement assistance, and combining neuromodulation techniques with robotics.



Indicadores generales de calidad de la producción científica

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

Author of 67 WoS-indexed publications: 38 publications indexed in JCR (15 Q1 & 20 Q2) and 7 in SJR

Author of more than 90 contributions to national and international congress with peer-review
Quality indicators as by the main data bases:

1. Open Researcher and Contributor (ORCID: 0000-0001-6215-2593): 106 documents.
2. Web of Science: (Researcher ID: G-3141-2016): 67 publications with 933 citations. h-index: 19
3. SCOPUS (Author ID: 46860955300): 85 publications with 1226 citations. h-index: 21
4. GoogleScholar (ID: Antonio J. del-Ama): 94 publications with 1583 citations, citas. h-index: 19

Interés para docencia y/o inv.: Si

Cargos y actividades desempeñados con anterioridad

	Entidad empleadora	Categoría profesional	Fecha de inicio
1	Universidad Rey Juan Carlos	Profesor Ayudante Doctor	01/09/2019
2	Hospital Nacional de Paraplégicos	Jefe de Área	01/01/2017
3	Universidad de Castilla-La Mancha	Profesor Asociado	2014
4	Universidad Rey Juan Carlos	Profesor Colaborador	2016
5	Hospital Nacional de Paraplégicos	Ingeniero Técnico	26/02/2006
6	TÜV Rheinland Ibérica S.A.	Ingeniero Técnico	02/2003

- 1 Entidad empleadora:** Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad Carlos
Departamento: Matemática Aplicada, Ciencia e Ingeniería de Materiales y Tecnología Electrónica, Escuela de Ciencias Experimentales y Tecnologías
Ciudad entidad empleadora: Móstoles, Comunidad de Madrid, España
Categoría profesional: Profesor Ayudante Doctor **Gestión docente (Sí/No):** Si
Fecha de inicio-fin: 01/09/2019 - 27/12/2021
Modalidad de contrato: Contrato laboral temporal
Ámbito actividad de gestión: Universitaria
- 2 Entidad empleadora:** Hospital Nacional de Paraplégicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Departamento: Unidad de I+D+i de Biomecánica y Ayudas Técnicas
Ciudad entidad empleadora: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Categoría profesional: Jefe de Área
Teléfono: (0034) 925247763 **Correo electrónico:** ajdela@sescam.jccm.es
Fecha de inicio-fin: 01/01/2017 - 31/08/2019
Modalidad de contrato: Interino/a
Régimen de dedicación: Tiempo completo
Primaria (Cód. Unesco): 240604 - Biomecánica; 330113 - Instrumentación; 331102 - Ingeniería de control; 610308 - Rehabilitación
Secundaria (Cód. Unesco): 241110 - Fisiología del músculo; 241118 - Fisiología del movimiento
Funciones desempeñadas: Desde Enero de 2017 es Jefe de Grupo de la Unidad de I+D+i de Biomecánica y Ayudas Técnicas del Hospital Nacional de Paraplégicos, habiendo sido desde 2006 Investigador. Sus funciones son la coordinación de los recursos humanos y técnicos de la Unidad, el establecimiento y desarrollo de las líneas de Investigación, así como la gestión de los servicios clínicos proporcionados al Hospital. Su actividad investigadora se enmarca en las áreas de la evaluación funcional de ayudas técnicas, el diseño y evaluación de robots de miembro inferior para la asistencia a la marcha, así como el análisis biomecánico del movimiento aplicado a la evaluación funcional de la discapacidad. Ha participado en numerosos proyectos de investigación Europeos, Nacionales y Regionales, siendo actualmente Investigador Principal en el Hospital Nacional de Paraplégicos del proyecto Europeo EXTEND (H2020), e Investigador Principal y Coordinador del proyecto del Plan Nacional 2018 TAILOR. En los últimos años, ha desarrollado exoesqueletos robóticos para las extremidades inferiores y sus estrategias de control. Sus actividades de investigación actuales están relacionados con los robots vestibles de rehabilitación, con especial interés en las estrategias de control híbridos, que combinan la

estimulación eléctrica funcional y la actuación robótica para la rehabilitación y compensación funcional de personas con lesión medular.

Identificar palabras clave: Electrofisiología; Bioinstrumentación; Robots biomédicos; Robots asistenciales; Interfase humano-robot; Arquitecturas de control de robots; Automatización e instrumentación; Control de sistemas biomédicos; Procesado y análisis de la señal

Ámbito actividad de gestión: Comunidades Autónomas

3 Entidad empleadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad

Departamento: Departamento de Ingeniería Eléctrica, Electrónica, Automática y Comunicaciones, Escuela de Ingeniería Industrial

Ciudad entidad empleadora: Toledo, Castilla-La Mancha, España

Categoría profesional: Profesor Asociado

Correo electrónico: antonio.delama@uclm.es

Fecha de inicio-fin: 2014 - 31/08/2019

Modalidad de contrato: Contrato laboral temporal

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

Primaria (Cód. Unesco): 330700 - Tecnología electrónica; 332500 - Tecnología de las telecomunicaciones

Funciones desempeñadas: Profesor asociado en el curso académico 2015/2016 y desde el curso académico 2017/2018 al 2018/2019 en las áreas de Instrumentación Electrónica y Comunicaciones Industriales

Identificar palabras clave: Buses de instrumentación; Automatización e instrumentación; Buses de campo

Interés para docencia y/o inv.: Si

4 Entidad empleadora: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad

Departamento: Matemática Aplicada, Ciencia e Ingeniería de los Materiales y Tecnología Electrónica, Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología

Ciudad entidad empleadora: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Categoría profesional: Profesor Colaborador

Correo electrónico: antonio.delama@urjc.es

Fecha de inicio-fin: 2016 - 2019

Modalidad de contrato: Pago por conferencias

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

Primaria (Cód. Unesco): 330700 - Tecnología electrónica; 331102 - Ingeniería de control

Funciones desempeñadas: Profesor colaborador desde el curso 2016/2017 hasta el 2018/2019 de la asignatura Control Discreto del Máster de Ingeniería Industrial.

Identificar palabras clave: Automatización e instrumentación; Arquitecturas de control

Interés para docencia y/o inv.: Si

5 Entidad empleadora: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias

Departamento: Unidad de I+D+i de Biomecánica y Ayudas Técnicas

Ciudad entidad empleadora: Toledo, Castilla-La Mancha, España

Categoría profesional: Ingeniero Técnico

Teléfono: (0034) 925247763

Correo electrónico: ajdela@sescam.jccm.es

Fecha de inicio-fin: 26/02/2006 - 31/12/2016

Modalidad de contrato: Interino/a

Régimen de dedicación: Tiempo completo



Primaria (Cód. Unesco): 240604 - Biomecánica; 330113 - Instrumentación; 331102 - Ingeniería de control; 610308 - Rehabilitación

Secundaria (Cód. Unesco): 241110 - Fisiología del músculo; 241118 - Fisiología del movimiento

Funciones desempeñadas: Investigador en las áreas de biomecánica, exoesqueletos robóticos, sistemas de estimulación eléctrica muscular y biomecánica: análisis del movimiento aplicado a la caracterización y valoración de la discapacidad. Ha participado en varios proyectos de financiación regional, nacional y europea, realizando tareas que abarcan desde la redacción de la propuesta hasta el desarrollo de modelos biomecánicos para el análisis del movimiento, exoesqueletos de miembro inferior, protocolos clínicos, así como tareas de gestión de los proyectos.

Identificar palabras clave: Electrofisiología; Bioinstrumentación; Robots biomédicos; Robots asistenciales; Interfase humano-robot; Arquitecturas de control de robots; Automatización e instrumentación; Control de sistemas biomédicos; Procesado y análisis de la señal

6 Entidad empleadora: TÜV Rheinland Ibérica S.A. **Tipo de entidad:** Empresa privada

Categoría profesional: Ingeniero Técnico

Fecha de inicio-fin: 02/2003 - 02/2006

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

- Título de la formación:** COVID-19: Conocimientos básicos y medidas de prevención en la URJC
Entidad de titulación: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de finalización: 14/09/2020 **Duración en horas:** 5 horas
- Título de la formación:** Taller Práctico de Impresión 3D de productos de apoyo
Entidad de titulación: 3DLAN **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Fecha de finalización: 11/03/2018 **Duración en horas:** 17 horas
- Título de la formación:** Riesgos Laborales para trabajadores con Pantallas de Visualización de Datos
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 26/12/2017 **Duración en horas:** 10 horas
- Título de la formación:** I Jornada regional Bioética y Diversidad Funcional
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 11/05/2017 **Duración en horas:** 5 horas
- Título de la formación:** Jornada Científica Retos y Avances en Lesión Medular en el Hospital Nacional de Parapléjicos
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 23/10/2014 **Duración en horas:** 8 horas
- Título de la formación:** Jornada de Enfermería Retos y Avances en Lesión Medular en el Hospital Nacional de Parapléjicos
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 22/10/2014 **Duración en horas:** 5 horas
- Título de la formación:** Curso Intensivo de Formación para Formadores en Robótica Educativa (CIFRE)
Entidad de titulación: Complubot **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Fecha de finalización: 26/04/2014 **Duración en horas:** 10 horas
- Título de la formación:** Iniciación a la gestión de la I+D+i
Entidad de titulación: COLEGIO OFICIAL DE INGENIEROS INDUSTRIALES DE MADRID
Fecha de finalización: 15/02/2013 **Duración en horas:** 25 horas
- Título de la formación:** 2012 Summer School on Neurorehabilitation: Emergent Therapies
Entidad de titulación: Consejo Superior de Investigaciones Científicas **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Fecha de finalización: 21/09/2012 **Duración en horas:** 25 horas
- Título de la formación:** 2011 IEEE Summer School on Neurorehabilitation: Emergent Technologies
Entidad de titulación: Consejo Superior de Investigaciones Científicas **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Fecha de finalización: 23/09/2011 **Duración en horas:** 25 horas



- 11** **Título de la formación:** Simposio Emergent Therapies and Translational Research for Spinal Cord Injury
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 15/04/2011 **Duración en horas:** 5 horas
- 12** **Título de la formación:** I Curso de Sedestación y Movilidad en Silla de Ruedas
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 22/05/2010 **Duración en horas:** 19 horas
- 13** **Título de la formación:** III Jornadas de Valoración Funcional
Entidad de titulación: Instituto de Biomecánica de Valencia (IBV) **Tipo de entidad:** Instituto Universitario de Investigación
Fecha de finalización: 27/04/2008 **Duración en horas:** 13 horas
- 14** **Título de la formación:** Programa informático MATLAB
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 12/03/2007 **Duración en horas:** 10 horas
- 15** **Título de la formación:** Ergonomía y Autonomía Personal
Entidad de titulación: Instituto de Biomecánica de Valencia (IBV) **Tipo de entidad:** Instituto Universitario de Investigación
Fecha de finalización: 06/03/2007 **Duración en horas:** 120 horas
- 16** **Título de la formación:** Valoración Funcional y Rehabilitación de la Capacidad de Equilibrio para la Prevención de Caídas en Personas Dependientes
Entidad de titulación: Instituto de Biomecánica de Valencia (IBV) **Tipo de entidad:** Instituto Universitario de Investigación
Fecha de finalización: 06/03/2007 **Duración en horas:** 40 horas
- 17** **Título de la formación:** Bases de datos bibliográficos en ciencias de la salud
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 22/11/2006 **Duración en horas:** 9 horas
- 18** **Título de la formación:** Norma EN45004. Acreditación, mejora continua y satisfacción del cliente
Entidad de titulación: TÜV Rheinland Ibérica S.A. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Fecha de finalización: 09/10/2006 **Duración en horas:** 8 horas
- 19** **Título de la formación:** Curso de Introducción al Análisis Estadístico con SPSS
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 30/06/2006 **Duración en horas:** 20 horas
- 20** **Título de la formación:** Técnico en Logística
Entidad de titulación: Federación de Empresarios de Toledo (FEDETO) **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Fecha de finalización: 24/05/2006 **Duración en horas:** 100 horas
- 21** **Título de la formación:** Curso de Introducción al SPSS
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 17/05/2006 **Duración en horas:** 20 horas



- 22** **Título de la formación:** Entorno corporativo: informática en el HNP
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 17/03/2006 **Duración en horas:** 10 horas
- 23** **Título de la formación:** Actualización en el tratamiento de úlceras por presión
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 09/03/2006 **Duración en horas:** 9 horas
- 24** **Título de la formación:** Metodología de la Investigación
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 08/03/2006 **Duración en horas:** 10 horas
- 25** **Título de la formación:** Sedestación y Posicionamiento
Entidad de titulación: Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Fecha de finalización: 21/02/2006 **Duración en horas:** 1 hora
- 26** **Título de la formación:** Transporte Colectivo de Personas
Entidad de titulación: TÜV Rheinland Ibérica S.A. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Fecha de finalización: 21/10/2005 **Duración en horas:** 4 horas
- 27** **Título de la formación:** Experto Europeo en Gestión de la Calidad
Entidad de titulación: ASOCIACION ESPAÑOLA PARA LA CALIDAD
Fecha de finalización: 01/2005 **Duración en horas:** 150 horas
- 28** **Título de la formación:** Seminario sobre Gas Natural para Motores Térmicos
Entidad de titulación: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Fecha de finalización: 20/10/2004 **Duración en horas:** 2 horas
- 29** **Título de la formación:** Informática Básica y Procedimientos de Emergencia Informáticos
Entidad de titulación: TÜV Rheinland Ibérica S.A. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Fecha de finalización: 25/07/2004 **Duración en horas:** 4 horas
- 30** **Título de la formación:** Técnico Superior en Prevención de Riesgos Laborales: Ergonomía
Entidad de titulación: Instituto de Prevención, Calidad y Medio Ambiente **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Fecha de finalización: 04/2004 **Duración en horas:** 100 horas
- 31** **Título de la formación:** Técnico Superior en Prevención de Riesgos Laborales: Higiene Industrial
Entidad de titulación: Instituto de Prevención, Calidad y Medio Ambiente **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Fecha de finalización: 04/2004 **Duración en horas:** 100 horas
- 32** **Título de la formación:** 2º Seminario sobre normativa aplicada a vehículos de dos, tres ruedas y cuadríciclos
Entidad de titulación: Instituto de Técnica Aeroespacial **Tipo de entidad:** Organismo Público de Investigación
Fecha de finalización: 18/03/2004 **Duración en horas:** 10 horas
- 33** **Título de la formación:** Técnico Superior en Prevención de Riesgos Laborales: Seguridad
Entidad de titulación: Instituto de Prevención, Calidad y Medio Ambiente **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Fecha de finalización: 22/12/2003 **Duración en horas:** 100 horas

- 34** **Título de la formación:** Curso 1 sobre proyectos técnicos de reformas de importancia en vehículos de carretera
Entidad de titulación: TÜV Rheinland Ibérica S.A. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Fecha de finalización: 31/01/2003 **Duración en horas:** 20 horas
- 35** **Título de la formación:** Sistema de Gestión de Calidad, Norma UNE-EN-45007, Reformas de Importancia, Matriculaciones y Vehículos de Importación
Entidad de titulación: TÜV Rheinland Ibérica S.A. **Tipo de entidad:** Entidad Empresarial
Fecha de finalización: 31/01/2003 **Duración en horas:** 25 horas
- 36** **Título de la formación:** Prevención de Riesgos Laborales (Nivel Básico)
Entidad de titulación: Cámara de Comercio e Industria de Toledo **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Fecha de finalización: 22/10/2001 **Duración en horas:** 50 horas

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

- 1** **Título del curso/seminario:** Curso avanzado en el uso didáctico de Moodle
Entidad organizadora: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Duración en horas: 25 horas
Fecha de finalización: 11/03/2022
- 2** **Título del curso/seminario:** Sesión formativa sobre el Programa de Orientación Preuniversitaria de la Universidad Rey Juan Carlos
Entidad organizadora: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Duración en horas: 2 horas
Fecha de finalización: 30/11/2020
- 3** **Título del curso/seminario:** Curso básico en el uso didáctico de Moodle
Entidad organizadora: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Duración en horas: 5 horas
Fecha de finalización: 21/07/2020
- 4** **Título del curso/seminario:** Elaboración de guías docentes
Entidad organizadora: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Duración en horas: 5 horas
Fecha de finalización: 20/07/2020
- 5** **Título del curso/seminario:** Jornada informativa y de asesoramiento sobre el Programa Docencia 2019
Entidad organizadora: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Duración en horas: 3 horas
Fecha de finalización: 03/03/2020
- 6** **Título del curso/seminario:** Técnicas psicológicas del control de estrés
Entidad organizadora: Central Sindical Independiente y de Funcionarios (CSIF) **Tipo de entidad:** Sindicato
Duración en horas: 101 horas
Fecha de finalización: 19/12/2019



7 Título del curso/seminario: Curso básico en el uso didáctico de Moodle
Entidad organizadora: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Duración en horas: 5 horas
Fecha de finalización: 26/11/2019

8 Título del curso/seminario: Herramientas de comunicación en el aula
Entidad organizadora: Central Sindical Independiente y **Tipo de entidad:** Sindicato de Funcionarios (CSIF)
Duración en horas: 101 horas
Fecha de finalización: 21/11/2019

Conocimiento de idiomas

Idioma	Comprensión auditiva	Comprensión de lectura	Interacción oral	Expresión oral	Expresión escrita
Francés	A2	A2	A1	A1	A1
Inglés	C1	C1	C1	C1	C1

Actividad docente

Formación académica impartida

- 1 Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Fundamentos de la Biomecánica
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Titulación universitaria: Máster Universitario en Biomecánica Deportiva
Curso que se imparte: primero
Fecha de inicio: 01/09/2021 **Fecha de finalización:** 15/09/2021
Tipo de horas/créditos ECTS: Horas
Nº de horas/créditos ECTS: 10
Entidad de realización: Universidad San Pablo CEU **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Facultad de medicina
Ciudad entidad realización: Alcorcón, Comunidad de Madrid, España
- 2 Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control y Automatización
Tipo de programa: Grado **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Obligatoria
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Mecánica
Curso que se imparte: 3
Fecha de inicio: 01/09/2020 **Fecha de finalización:** 30/07/2021
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
Departamento: Matemática Aplicada, Ciencia e Ingeniería de los Materiales y Tecnología Electrónica
Ciudad entidad realización: Móstoles, Comunidad de Madrid, España



Curso que se imparte: primero

Fecha de inicio: 01/09/2020

Fecha de finalización: 15/09/2020

Tipo de horas/créditos ECTS: Horas

Nº de horas/créditos ECTS: 10

Entidad de realización: Universidad San Pablo CEU **Tipo de entidad:** Universidad

Facultad, instituto, centro: Facultad de medicina

Ciudad entidad realización: Alcorcón, Comunidad de Madrid, España

7 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: Control y Automatización

Tipo de programa: Grado

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Obligatoria

Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Mecánica

Curso que se imparte: 3

Fecha de inicio: 01/09/2019

Fecha de finalización: 30/07/2020

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 6

Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad

Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología

Departamento: Matemática Aplicada, Ciencia e Ingeniería de los Materiales y Tecnología Electrónica

Ciudad entidad realización: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Idioma de la asignatura: Español

8 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: Fundamentos de Automática

Tipo de programa: Grado

Tipo de docencia: Práctica (Aula-Problemas)

Tipo de asignatura: Obligatoria

Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Robótica y Software

Curso que se imparte: 3

Fecha de inicio: 01/09/2019

Fecha de finalización: 30/07/2020

Tipo de horas/créditos ECTS: Horas

Nº de horas/créditos ECTS: 27

Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad

Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología

Departamento: Matemática Aplicada, Ciencia e Ingeniería de los Materiales y Tecnología Electrónica

Ciudad entidad realización: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Idioma de la asignatura: Español

9 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: Control y Automatización

Tipo de programa: Grado

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Obligatoria

Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Organización Industrial

Curso que se imparte: 3

Fecha de inicio: 01/01/2019

Fecha de finalización: 30/07/2020

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 6

Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad

Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología

Departamento: Matemática Aplicada, Ciencia e Ingeniería de los Materiales y Tecnología Electrónica

Ciudad entidad realización: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Idioma de la asignatura: Español

10 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: Control y Automatización

Tipo de programa: Grado

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Obligatoria

Titulación universitaria: Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales

Curso que se imparte: 3

Fecha de inicio: 01/01/2019

Fecha de finalización: 30/07/2020

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 6

Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad

Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología

Departamento: Matemática Aplicada, Ciencia e Ingeniería de los Materiales y Tecnología Electrónica

Ciudad entidad realización: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Idioma de la asignatura: Español

11 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: Control Discreto

Categoría profesional: Ingeniero Industrial

Tipo de programa: Máster oficial

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Troncal

Tipo de evaluación: Encuesta

Titulación universitaria: Máster en Ingeniería Industrial

Curso que se imparte: 1

Fecha de inicio: 01/2019

Fecha de finalización: 06/2019

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 4,5

Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad

Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología

Departamento: Área de Tecnología Electrónica

Ciudad entidad realización: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Entidad de evaluación: Universidad Rey Juan Carlos

Ciudad entidad evaluación: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Tipo de evaluación: Encuesta

Tipo de entidad: Universidad

Idioma de la asignatura: Español

12 Tipo de docencia: Docencia oficial

Nombre de la asignatura/curso: Fundamentos de Telecomunicaciones

Categoría profesional: Grado en Ingeniería Electrónica y Automática

Tipo de programa: Grado

Tipo de docencia: Teórica presencial

Tipo de asignatura: Optativa

Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica y Automática

Curso que se imparte: 4

Fecha de inicio: 09/2018

Fecha de finalización: 01/2019

Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos

Nº de horas/créditos ECTS: 6

Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad

Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo



Departamento: Área de Tecnología Electrónica
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Idioma de la asignatura: Español

13 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Instrumentación Electrónica Avanzada
Categoría profesional: Grado en Ingeniería Electrónica y Automática
Tipo de programa: Grado **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica y Automática
Curso que se imparte: 4
Fecha de inicio: 09/2018 **Fecha de finalización:** 01/2019
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo
Departamento: Área de Tecnología Electrónica
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Idioma de la asignatura: Español

14 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control Discreto
Categoría profesional: Ingeniero Industrial
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Troncal
Tipo de evaluación: Encuesta
Titulación universitaria: Máster en Ingeniería Industrial
Curso que se imparte: 1
Fecha de inicio: 01/2018 **Fecha de finalización:** 06/2018
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,5
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología
Departamento: Área de Tecnología Electrónica
Ciudad entidad realización: Móstoles, Comunidad de Madrid, España
Entidad de evaluación: Universidad Rey Juan Carlos
Ciudad entidad evaluación: Móstoles, Comunidad de Madrid, España
Tipo de evaluación: Encuesta
Tipo de entidad: Universidad
Calificación obtenida: 4,4 **Calificación máxima posible:** 5
Idioma de la asignatura: Español

15 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Fundamentos de Telecomunicaciones
Categoría profesional: Grado en Ingeniería Electrónica y Automática
Tipo de programa: Grado **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Tipo de evaluación: Encuesta
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica y Automática
Curso que se imparte: 4



Fecha de inicio: 09/2017 **Fecha de finalización:** 01/2018
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo
Departamento: Área de Tecnología Electrónica
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Entidad de evaluación: Universidad de Castilla-La Mancha
Ciudad entidad evaluación: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Tipo de evaluación: Encuesta
Tipo de entidad: Universidad
Calificación obtenida: 3.38 **Calificación máxima posible:** 5
Idioma de la asignatura: Español

16 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Instrumentación Electrónica Avanzada
Categoría profesional: Grado en Ingeniería Electrónica y Automática
Tipo de programa: Grado **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Tipo de evaluación: Encuesta
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica y Automática
Curso que se imparte: 4
Fecha de inicio: 09/2017 **Fecha de finalización:** 01/2018
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo
Departamento: Área de Tecnología Electrónica
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Entidad de evaluación: Universidad de Castilla-La Mancha
Ciudad entidad evaluación: Toledo, Extra-Regio, España
Tipo de evaluación: Encuesta
Tipo de entidad: Universidad
Calificación obtenida: 3.18 **Calificación máxima posible:** 5
Idioma de la asignatura: Español

17 **Tipo de docencia:** Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Control Discreto
Categoría profesional: Ingeniero Industrial
Tipo de programa: Máster oficial **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Troncal
Tipo de evaluación: Encuesta
Titulación universitaria: Máster en Ingeniería Industrial
Curso que se imparte: 1
Fecha de inicio: 01/2017 **Fecha de finalización:** 06/2017
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 4,5
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela Superior de Ciencias Experimentales y Tecnología



Departamento: Área de Tecnología Electrónica
Ciudad entidad realización: Móstoles, Comunidad de Madrid, España
Entidad de evaluación: Universidad Rey Juan Carlos
Ciudad entidad evaluación: Móstoles, Comunidad de Madrid, España
Tipo de evaluación: Encuesta
Tipo de entidad: Universidad
Calificación obtenida: 4,1 **Calificación máxima posible:** 5
Idioma de la asignatura: Español

18 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Fundamentos de Telecomunicaciones
Categoría profesional: Grado en Ingeniería Electrónica y Automática
Tipo de programa: Grado **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Tipo de evaluación: Encuesta
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica y Automática
Curso que se imparte: 4
Fecha de inicio: 01/09/2015 **Fecha de finalización:** 31/01/2016
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo
Departamento: Área de Tecnología Electrónica
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Entidad de evaluación: Universidad de Castilla-La Mancha
Ciudad entidad evaluación: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Tipo de evaluación: Encuesta
Tipo de entidad: Universidad
Calificación obtenida: 4.11 **Calificación máxima posible:** 5
Idioma de la asignatura: Español

19 Tipo de docencia: Docencia oficial
Nombre de la asignatura/curso: Instrumentación Electrónica Avanzada
Categoría profesional: Grado en Ingeniería Electrónica y Automática
Tipo de programa: Grado **Tipo de docencia:** Teórica presencial
Tipo de asignatura: Optativa
Tipo de evaluación: Encuesta
Titulación universitaria: Grado en Ingeniería Electrónica y Automática
Curso que se imparte: 4
Fecha de inicio: 01/09/2015 **Fecha de finalización:** 31/01/2016
Tipo de horas/créditos ECTS: Créditos
Nº de horas/créditos ECTS: 6
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: Escuela de Ingeniería Industrial de Toledo
Departamento: Área de Tecnología Electrónica
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Entidad de evaluación: Universidad de Castilla-La Mancha
Ciudad entidad evaluación: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Tipo de evaluación: Encuesta

Tipo de entidad: Universidad
Calificación obtenida: 3.93
Idioma de la asignatura: Español

Calificación máxima posible: 5

Dirección de tesis doctorales y/o proyectos fin de carrera

- 1 Título del trabajo:** Enhancement of a low-cost 3D robotic arm prototype according to the requirements of upper limb amputees
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Ana Ana López-Maroto González-Pueblas
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 22/07/2022
- 2 Título del trabajo:** Requerimientos para el diseño de exoesqueletos portables en base al diseño centrado en el usuario
Codirector/a tesis: Diana Sofía Herrera Valenzuela
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Laur Díaz Peña
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 22/07/2022
- 3 Título del trabajo:** Application of machine learning methods to gait databases for spinal cord injury patients
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Raúl López González
Calificación obtenida: Notable
Fecha de defensa: 24/06/2022
- 4 Título del trabajo:** DISEÑO Y VALIDACIÓN DE LA INTEGRACIÓN DE UN ACTUADOR ELÁSTICO ROTACIONAL EN ÓRTESIS DE MIEMBRO INFERIOR COMERCIAL
Codirector/a tesis: Juan Camilo Moreno Sastoque
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Sheila Calvo Reviejo
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 09/06/2022
- 5 Título del trabajo:** Analysis of the immediate effects of a robotic therapy in the gait for patients with Cerebral Palsy: a novel methodology
Codirector/a tesis: Eduardo Rocon de Lima
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Carlos Alcoba Nuñez
Calificación obtenida: Sobresaliente
Fecha de defensa: 15/12/2021
- 6 Título del trabajo:** Exploración del control mediante biopotenciales de un exoesqueleto de miembro superior para la asistencia al movimiento
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: María Teresa Alonso Rodríguez
Fecha de defensa: 09/06/2020



- 7** **Título del trabajo:** Plan de negocio de kit de electrificación de bicicleta
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Álvaro Marcos Carrizo
Fecha de defensa: 09/06/2020
- 8** **Título del trabajo:** Diseño y Evaluación Cinemática de una Articulación Mecánica para la Movilización del Tobillo
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Alumno/a: Víctor Gómez-Tavira Barbero
Identificar palabras clave: Ingeniería mecanica
Fecha de defensa: 25/06/2019
- 9** **Título del trabajo:** Diseño de Ayudas Técnicas Sensorizadas para la Marcha
Tipo de proyecto: Proyecto Final de Carrera
Entidad de realización: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Alumno/a: Daniel Rodríguez Castillo
Calificación obtenida: 8.1
Identificar palabras clave: Bioinstrumentación; Ingeniería mecanica
Fecha de defensa: 24/06/2019
- 10** **Título del trabajo:** Diseño Mecánico de un Exoesqueleto de Miembro Superior para la Articulación del Codo
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Móstoles, Comunidad de Madrid, España
Alumno/a: Mateo Gómez Villén
Identificar palabras clave: Ingeniería mecanica
Fecha de defensa: 17/06/2019
- 11** **Título del trabajo:** Desarrollo de aplicación para el análisis de parámetros de movimiento del tren superior
Entidad de realización: Universitat de València **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Elisa Aragón Basanta
Calificación obtenida: 9,8
Fecha de defensa: 23/07/2018
- 12** **Título del trabajo:** Clinical application of the upper limb motion analysis during wheelchair propulsion
Entidad de realización: Universidad Politécnica de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Blanca Larraga García
Calificación obtenida: 9
Fecha de defensa: 17/07/2018
- 13** **Título del trabajo:** Neuromuscular simulation of nerve transfer surgery in OpenSim
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid **Tipo de entidad:** Universidad
Alumno/a: Daniel Álvarez Sánchez-Bayuela
Calificación obtenida: 9,7
Fecha de defensa: 02/07/2018



Cursos y seminarios impartidos orientados a la formación docente universitaria

- 1** **Tipo de evento:** Jornada
Nombre del evento: Realidades de la Ingeniería Biomédica: de la Ingeniería de Rehabilitación al diagnóstico por imagen. XXIII Cursos de Verano de la Universidad Rey Juan Carlos.
Entidad organizadora: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 2
Fecha de impartición: 04/06/2022
- 2** **Tipo de evento:** Jornada
Nombre del evento: VII Jornadas sobre neurorehabilitación y control motor
Ciudad entidad organizadora: Alcorcón, Comunidad de Madrid, España
Entidad organizadora: Facultad de ciencias de la salud **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 1
Fecha de impartición: 08/10/2021
- 3** **Tipo de evento:** Ponencia en Máster
Nombre del evento: Módulo I: Terapias basadas en robótica y realidad virtual. Investigación y aplicaciones rehabilitadoras
Entidad organizadora: Universidad Pontificia Comillas **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 1,5
Fecha de impartición: 2015
- 4** **Tipo de evento:** Ponencia en Máster
Nombre del evento: Avances Tecnológicos en la Neurorehabilitación de Lesiones Medulares
Entidad organizadora: Universidad Francisco de Vitoria **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 1
Fecha de impartición: 2014
- 5** **Tipo de evento:** Ponencia en Máster
Nombre del evento: Avances Tecnológicos en la Neurorehabilitación de Lesiones Medulares
Entidad organizadora: Universidad Francisco de Vitoria **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 1
Fecha de impartición: 2013
- 6** **Tipo de evento:** Ponencia en Máster
Nombre del evento: Aspectos técnicos en Biomecánica
Entidad organizadora: Universidad Pontificia Comillas **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 5
Fecha de impartición: 2012
- 7** **Tipo de evento:** Ponencia en Máster
Nombre del evento: Aspectos técnicos en Biomecánica
Entidad organizadora: Universidad Pontificia Comillas **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 5
Fecha de impartición: 2011



- 8 Tipo de evento:** Ponencia en Máster
Nombre del evento: Aspectos técnicos en Biomecánica
Entidad organizadora: Universidad Pontificia Comillas **Tipo de entidad:** Universidad
Horas impartidas: 5
Fecha de impartición: 2010

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

- 1** Silvia Ceruelo Abajo; Antonio José del Ama Espinosa; María Ángeles Alcaraz; María del Mar Atienza; Elisa Perez Dolado. Estimulación eléctrica neuromuscular en la lesión medular espinal, Lesión Medular: Enfoque multidisciplinario. pp. 45 - 51. Editorial Médica Panamericana. 09/2020. ISBN 978-84-9110-632-6
Nombre del material: Capítulo de libro
Perfil de destinatarios/as: Estudiantes de grado y máster en bioingeniería, ingeniería de rehabilitación, y estudiantes de fisioterapia
Fecha de elaboración: 09/2020
Tipo de soporte: Capítulos de libros
Autor de correspondencia: No
- 2** Ángel Gil Agudo; Enrique Pérez Rizo; Antonio José del Ama Espinosa. La marcha en la lesión medular, La marcha humana biomecánica evaluación y patología. pp. 121 - 128. Editorial Médica Panamericana. 01/2020. ISBN 978-84-9110-405-6
Nombre del material: Capítulo de libro
Perfil de destinatarios/as: Estudiantes de grado y máster en bioingeniería, ingeniería de rehabilitación, y estudiantes de fisioterapia
Fecha de elaboración: 01/2020
Tipo de soporte: Capítulos de libros
- 3** Juan Camilo Moreno Sastoque; Samer Mohammed; Nitin Sharma; Antonio José del Ama Espinosa. Hybrid Wearable Robotic Exoskeletons for Human Walking, Wearable Robotics, Systems and Applications. pp. 347 - 364. Elsevier Academic Press. 12/2019. ISBN 978-0-12-814659-0
Nombre del material: Capítulo de libro
Perfil de destinatarios/as: Estudiantes de máster y doctorado en bioingeniería, Ingeniería mecánica, electrónica o automática e ingeniería de rehabilitación
Fecha de elaboración: 2019
Tipo de soporte: Capítulos de libros
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de capítulo de libro
DOI: 10.1016/B978-0-12-814659-0.00018-7
Posición de firma: 4
- 4** Filipe Oliveira Barroso; Alejandro Pascual Valdunciel; Diego Toricelli; Antonio José del Ama Espinosa; Jozsef Laczko; José Luís Pons Rovira. Noninvasive Modalities Used in Spinal Cord Injury Rehabilitation, Spinal Cord Injury Therapy. pp. 95 - 114. InTech Open. 21/01/2019. ISBN 978-1-78984-161-9
Nombre del material: Capítulo de libro
Perfil de destinatarios/as: Estudiantes de posgrado y doctorado en Bioingeniería e Ingeniería de Rehabilitación
Fecha de elaboración: 2019
Tipo de soporte: Capítulos de libros
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de capítulo de libro
DOI: 10.5772/intechopen.83654
Posición de firma: 5



- 5** Antonio José del Ama Espinosa; Alicia Cuesta; Vijaykumar Rajasekaran; Fernando Trincado Alonso; HyunKi In; David Reinkesmeyer. Robotic Rehabilitation: Ten Critical Questions about Current Status and Future Prospects Answered by Emerging Researchers, *Emergin Therapies in Neuror rehabilitation*. pp. 189 - 205. (Alemania): Springer Berlin Heidelberg. 2014. ISSN 2195-3562, ISBN 978-3-642-38555-1
Nombre del material: Capítulo de libro
Perfil de destinatarios/as: Estudiantes de grado y máster en Bioingeniería e Ingeniería de rehabilitación
Fecha de elaboración: 2014
Tipo de soporte: Capítulos de libros
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de capítulo de libro
Autor de correspondencia: Si
DOI: 10.1007/978-3-642-38556-
Posición de firma: 1
- 6** Stefan Lambretch; Antonio José del Ama Espinosa. Human movement analysis with inertial sensors, *Emergin Therapies in Neuror rehabilitation*. pp. 305 - 328. (Alemania): Springer Berlin Heidelberg. 2014. ISSN 2195-3562, ISBN 978-3-642-38555-1
Nombre del material: Capítulo de libro
Perfil de destinatarios/as: Estudiantes de grado y máster en bioingeniería e Ingeniería de Rehabilitación.
Fecha de elaboración: 2014
Tipo de soporte: Capítulos de libros
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de capítulo de libro
Autor de correspondencia: Si
DOI: 10.1007/978-3-642-38556-
Posición de firma: 2
- 7** Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa. Análisis biomecánico de la propulsión de la silla de ruedas, *Neuror rehabilitación. Métodos específicos de valoración y tratamiento*. pp. 193 - 202. Comunidad de Madrid (España): Editorial Medica Panamericana. 2012. ISBN 978-84-9835-410-2
Nombre del material: Capítulo de libro
Fecha de elaboración: 2012
Tipo de soporte: Libro
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de capítulo de libro
Posición de firma: 2
- 8** Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa; Ana de los Reyes Guzmán; Alberto Bernal Sahún; Eduardo Rocón de Lima. Applications of Upper Limb Biomechanical Models in Spinal Cord Injury Patients, *Biomechanics in Applications*. (Croacia): In Tech. 01/08/2011. ISBN 978-953-307-969-1
Nombre del material: Capítulo de libro
Fecha de elaboración: 2011
Tipo de soporte: Capítulos de libros
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de capítulo de libro
Posición de firma: 2



Participación en proyectos de innovación docente

Título del proyecto: Fomento de adquisición de las competencias específicas del Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Atómica y el Grado en Ingeniería de Tecnologías Industriales y el Máster Universitario en Ingeniería Industrial a través de la coordinación transversal entre asignaturas: aplicación al control de máquinas eléctricas

Tipo de participación: Miembro de equipo

Tipo duración relación laboral: De duración indeterminada o indefinida

Entidad financiadora: Universidad Rey Juan Carlos

Tipo de entidad: Universidad

Tipo de convocatoria: Competitivo

Fecha de inicio-fin: 01/09/2022 - 31/08/2023

Duración: 1 año

Otras actividades/méritos no incluidos en la relación anterior

1 Descripción de la actividad: Co-organizador del Curso de Verano: Realidades de la Ingeniería Biomédica: de la Ingeniería de Rehabilitación al diagnóstico por imagen

Entidad organizadora: Universidad Rey Juan Carlos

Tipo de entidad: Universidad

Fecha de finalización: 06/07/2022

2 Descripción de la actividad: Configuración del laboratorio de análisis de movimiento para el análisis de la propulsión en silla de ruedas. Valoración funcional de las sillas de ruedas

Entidad organizadora: Hospital Nacional de Parapléjicos de Toledo

Tipo de entidad: Instituciones Sanitarias

Fecha de finalización: 05/2010

Experiencia científica y tecnológica

Grupos/equipos de investigación, desarrollo o innovación

1 Nombre del grupo: Grupo de Bioingeniería

Objeto del grupo: Investigación en bioingeniería y robótica de rehabilitación

Nombre del investigador/a principal (IP): José Luis Pons Rovira

Clase de colaboración: Coautoría de publicaciones

Entidad de afiliación: CENTRO DE AUTOMATICA Y ROBOTICA

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Fecha de inicio: 04/2008

2 Nombre del grupo: Grupo de ingeniería neural

Objeto del grupo: Investigación en bioingeniería y robótica de rehabilitación

Clase de colaboración: Coautoría de publicaciones

Entidad de afiliación: Instituto de Neurobiología Ramón y Cajal



Actividad científica o tecnológica

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

- 1** **Nombre del proyecto:** Promoting neuroplastic mechanisms with modeling-based optimization of a novel robot-assisted walking rehabilitation therapy (NIMBLE)
Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional **Ámbito geográfico:** Nacional
Grado de contribución: Coordinador/a científico/a
Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad realización: Móstoles, Comunidad de Madrid, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Josep María Font Llagunes; Susana Borromeo López; Antonio José del Ama Espinosa; Juan Camilo Moreno Sastoque
Nº de investigadores/as: 16
Entidad/es financiadora/s: Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de entidad:** Ministerio
Tipo de participación: Investigador principal
Nombre del programa: Proyectos de Generación de Conocimiento
Fecha de inicio-fin: 01/09/2022 - 31/08/2025 **Duración:** 3 años
Entidad/es participante/s: Hospital Nacional de Paraplégicos; Instituto de Neurobiología Ramón y Cajal; Universidad Rey Juan Carlos; Universitat Politècnica de Catalunya
Cuantía total: 486.783 € **Cuantía subproyecto:** 141.328 €
Régimen de dedicación: Tiempo completo
Aportación del solicitante: Investigador principal de subproyecto 2
- 2** **Nombre del proyecto:** Bidirectional Hyper-connected Neural System (EXTEND)
Identificar palabras clave: Efectos fisiológicos; Electrofisiología; Bioinstrumentación; Bioelectrónica; Aprendizaje en robótica
Modalidad de proyecto: De investigación fundamental (incluyendo excavaciones arqueológicas, etc.). **Ámbito geográfico:** Unión Europea
Grado de contribución: Investigador/a
Entidad de realización: Consejo Superior de Investigaciones Científicas **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Ciudad entidad realización: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Luis Pons Rovira; Antonio Ivorra; Dario Farina; Klaus-Peter Hoffmann; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; Francisco Grandas; Freygardur Thorsteinsson; Tetxu Ausín; Mario Toboso; Ivan Vujaklija; Laura Becerra Fajardo; Andreas Schneider; Sylvia Wagner; Adriana Muñoz Gonzalez
Nº de investigadores/as: 15 **Nº de personas/año:** 31,5
Entidad/es financiadora/s: European Commission **Tipo de entidad:** Organismo Público de Investigación
Tipo de participación: Investigador principal
Nombre del programa: Horizonte 2020
Cód. según financiadora: 779982
Fecha de inicio-fin: 01/2018 - 12/2022 **Duración:** 4 años



Entidad/es participante/s: Fraunhofer Institute for biomedical Engineering; Imperial College London; Instituto de Neurobiología Ramón y Cajal; SERVICIO DE SALUD DE LA REGION DE MURCIA; Servicio Madrileño de Salud; Universidad Pompeu Fabra; Össur hf

Cuantía total: 2.943.811,25 €

Cuantía subproyecto: 120.000 €

Régimen de dedicación: Tiempo completo

Aportación del solicitante: Coordinador e investigador principal de socio del proyecto (Hospital Nacional de Paraplégicos). Responsable de la gestión ética, legal y de protección de datos de la experimentación con humanos. Diseño, desarrollo y ejecución de protocolos de evaluación técnica y clínica. Elaboración de expedientes para Agencia Española del Medicamento y Producto Sanitario, y Comité de Ética.

3 Nombre del proyecto: Benchmarking walking and balancing for humanoid robots

Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional

Ámbito geográfico: Unión Europea

Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio

Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): María Cristina Rodríguez Sánchez; Antonio José del Ama Espinosa; Juan Alejandro Castaño Peña

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

Unión Europea

Tipo de entidad: Agencia Europea de Investigación

Ciudad entidad financiadora: Bruselas, Bélgica

Tipo de participación: Investigador principal

Nombre del programa: Horizon2020

Cód. según financiadora: H2020-ICT-2016-2017

Fecha de inicio-fin: 01/09/2021 - 30/06/2022

Cuantía total: 46.075 €

Cuantía subproyecto: 24.250 €

4 Nombre del proyecto: Improving human-robot interaction through EMG-Onset controller for lower limb exoskeleton

Modalidad de proyecto: De investigación y desarrollo incluida traslacional

Ámbito geográfico: Unión Europea

Grado de contribución: Coordinador del proyecto total, red o consorcio

Entidad de realización: Universidad Rey Juan Carlos

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad realización: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Antonio José del Ama Espinosa; Susana Borromeo López; María Cristina Rodríguez

Nº de investigadores/as: 3

Entidad/es financiadora/s:

Unión Europea

Tipo de entidad: Agencia Europea de Investigación

Ciudad entidad financiadora: Bruselas, Bélgica

Tipo de participación: Investigador principal

Nombre del programa: Horizon2020

Cód. según financiadora: H2020-ICT-2016-2017

Fecha de inicio-fin: 01/09/2021 - 30/06/2022

Cuantía total: 46.075 €



- 5 Nombre del proyecto:** Personalized Robotic and Neuroprosthetic Modular Wearable Systems for Assistance of Impaired Walking (TAILOR)
- Identificar palabras clave:** Electrofisiología; Bioelectrónica; Robótica; Robots biomédicos; Simulación de robots; Interfase humano-robot; Arquitecturas de control de robots; Control de sistemas biomédicos; Tecnología de dispositivos para ingeniería eléctrica y electrónica
- Identificar palabras clave:** Robots biomédicos; Diseño de robots; Metodología de la investigación
- Modalidad de proyecto:** De investigación fundamental (incluyendo excavaciones arqueológicas, etc.). **Ámbito geográfico:** Nacional
- Grado de contribución:** Coordinador del proyecto total, red o consorcio
- Entidad de realización:** Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
- Ciudad entidad realización:** Toledo, Castilla-La Mancha, España
- Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Antonio José del Ama Espinosa; Juan Camilo Moreno Sastoque; Josep María Font Llagunes; Phillipp Beckerle; Benjamin J. Fregly; Daniel Clos; Ricardo Pamiès; Samer Mohammed; Andrés Barjau; Massimo Sartori; Fernando Brunetti; María del Carmén Sánchez Villamán; Guillermo Asín Prieto; Javier Gil; Aikaterini Koutsou; Soraya Pérez Nombela; Josep Benito Peñalva; Eloy Opisso Salleras; Ángel Gil Agudo; Mónica Alcobendas Maestro; Enrique Pérez Rizo
- Nº de investigadores/as:** 21 **Nº de personas/año:** 20
- Entidad/es financiadora/s:** Ministerio de Ciencia, Innovación y Universidades **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
- Tipo de participación:** Coordinador
- Nombre del programa:** Programa estatal de I+D+i orientada a los retos de la sociedad
- Cód. según financiadora:** RTI2018-097290-B-C31
- Fecha de inicio-fin:** 01/01/2019 - 31/12/2021 **Duración:** 3 años
- Entidad/es participante/s:** Consejo Superior de Investigaciones Científicas; FUNDACIO PRIVADA INSTITUT DE NEUROREHABILITACIO GUTTMANN; Hospital Nacional de Parapléjicos; Universitat Politècnica de Catalunya
- Cuantía total:** 306.129 € **Cuantía subproyecto:** 140.360 €
- Régimen de dedicación:** Tiempo completo
- Aportación del solicitante:** Coordinador del proyecto, e investigador principal del subproyecto SP1. Concepción y coordinación del proyecto. Liderazgo de la investigación sobre caracterización funcional de la marcha para la personalización de robots asistenciales. Contribución al desarrollo robots modulares y sus arquitecturas de control distribuidas. Participación en el desarrollo de sistemas electrofisiológicos modulares para asistencia funcional
- 6 Nombre del proyecto:** Evaluación de la terapia robótica con exoesqueletos en la rehabilitación de la marcha en lesionados medulares incompletos.
- Identificar palabras clave:** Robots biomédicos; Robots personales
- Identificar palabras clave:** Robots biomédicos; Robots personales
- Modalidad de proyecto:** De demostración, proyectos piloto, de formulación conceptual y diseño de productos y de procesos o servicios **Ámbito geográfico:** Nacional
- Grado de contribución:** Investigador/a
- Entidad de realización:** Hospital Nacional de Parapléjicos **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
- Ciudad entidad realización:** Toledo, Castilla-La Mancha, España
- Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...):** Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa; Carlos Molleja; Jesús Benito Peñalva; Eloy Opisso Salleras; Mónica Alcobendas Maestro; Enrique Pérez Rizo; Fernando López Díaz; Narda Murillo
- Nº de investigadores/as:** 9 **Nº de personas/año:** 7
- Entidad/es financiadora/s:** Instituto de Salud Carlos III



Tipo de entidad: Organismo Público de Investigación

Ciudad entidad financiadora: Majadahonda, Comunidad de Madrid, España

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Proyectos de Investigación en Salud

Cód. según financiadora: PI15/01437

Fecha de inicio-fin: 12/2015 - 12/2018

Duración: 3 años

Entidad/es participante/s: FUNDACIO PRIVADA INSTITUT DE NEUROREHABILITACIO GUTTMANN; Hospital Nacional de Paraplégicos

Cuántía total: 98.615 €

Resultados relevantes: Evidencia de la eficacia clínica del exoesqueleto robótico de asistencia a la marcha Exo-H2

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

Aportación del solicitante: Coordinador de las actividades científicas del proyecto: diseño experimental, realización de experimentación y análisis de datos. Responsable de la gestión ética, legal y de protección de datos de la experimentación con humanos.

7 Nombre del proyecto: BioMot - Smart Wearable Robots with Bioinspired Sensory-Motor Skills

Identificar palabras clave: Efectos fisiológicos; Electrofisiología; Robots biomédicos; Robots asistenciales; Diseño de robots; Arquitecturas de control de robots; Programación de robots

Modalidad de proyecto: De investigación fundamental (incluyendo excavaciones arqueológicas, etc.).

Ámbito geográfico: Unión Europea

Grado de contribución: Coordinador/a científico/a

Entidad de realización: Consejo Superior de Investigaciones Científicas

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Ciudad entidad realización: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Juan Camilo Moreno Sastoque; José Luís Pons Rovira; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; Freygardur Thorsteinsson; Tytus Wojtara; Eduardo Fernández; Vincen Berenz; Eduardo Iáñez; Michele Viviani; Roberto Oboe; Bram Vanderborght; Diego Torricelli; Ramón Ceres Ruiz; Shingo Shimoda; José María Azorín Poveda; Dirk Lefeber; Javier Orlando Roa Romero; Mónica Reggiani; Mónica Alcobendas Maestro

Nº de investigadores/as: 21

Nº de personas/año: 30

Entidad/es financiadora/s:

Comisión Europea

Tipo de entidad: 7 programa marco

Ciudad entidad financiadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Tipo de participación: Investigador principal

Nombre del programa: 7th Framework Programme for Research, technological Development and Demonstration

Cód. según financiadora: 611695

Fecha de inicio-fin: 10/2013 - 10/2016

Duración: 3 años

Entidad/es participante/s: Consejo Superior de Investigaciones Científicas; Hospital Nacional de Paraplégicos; RIKEN The Institute of Physical and Chemical Research (Japan); TECHNAID; S.L; Universidad Miguel Hernández de Elche; Università degli studi di Padova; Vrije Universiteit Brussel; Össur H.F.

Cuántía total: 3.858.037 €

Cuántía subproyecto: 207.753 €

Régimen de dedicación: Tiempo completo

Aportación del solicitante: Coordinador e investigador principal de socio del proyecto (Hospital Nacional de Paraplégicos). Responsable del paquete de trabajo WP7: Experimental Scenarios and Benchmarking. Liderazgo de la investigación sobre la interacción humano-robot durante la marcha. Responsable de la gestión ética, legal y de protección de datos de la experimentación con humanos



8 Nombre del proyecto: HYPER – Hybrid Neuroprosthesis and Neurobotic Devices for Functional Compensation and Rehabilitation of Motor Disorders.

Identificar palabras clave: Efectos fisiológicos; Electrofisiología; Neurofisiología; Robots biomédicos; Robots asistenciales; Diseño de robots; Arquitecturas de control de robots; Robots cooperativos; Realidad virtual

Modalidad de proyecto: De investigación fundamental (incluyendo excavaciones arqueológicas, etc.).

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Consejo Superior de Investigaciones Científicas

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Ciudad entidad realización: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Luís Pons Rovira; RÓscar Miguelamón Ceres Ruíz; Luis Barrios; María Dolores del Castillo Sobrino; Arturo Forner Cordero; Eduardo Rocón de Lima; Fernando Brunetti; José Ignacio Serrano; Andrés Abellanas; Juan Álvaro Gallego; Juan Camilo Moreno Sastoque; Anselmo Frizera Neto; Rafael Raya; Joan Aranda; Alicia Casals; Luis Eduardo Amigo; Josep Amat; Luis Montano; Luis Montesano; Javier Mínguez; Luis Moreno; María Dolores Blanco Rojas; Óscar Miguel; Thierry Keller; Jan Veneman; Ulrich Hoffmann; Joel Perry; Rosemary Velik; Je Hyung Jung; Julian Flórez Esnal; Eduardo Carrasco; Ángel Gil Agudo; Ana Esclarín de Ruz; Antonio José del Ama Espinosa; Ana de los Reyes Guzmán; Juan Carlos Miangolarra Page; María Carratala; Roberto Cano

Nº de investigadores/as: 38

Nº de personas/año: 20

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia e Innovación

Tipo de entidad: Consolider Ingenio 2010

Ciudad entidad financiadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: CONSOLIDER

Cód. según financiadora: CSD2009-00067

Fecha de inicio-fin: 01/01/2010 - 31/12/2014

Duración: 4 años

Entidad/es participante/s: ASOC CTRO DE TEC DE INTERACCION VISUAL Y COMUNICACIONES VICOMTECH; Consejo Superior de Investigaciones Científicas; FUNDACION CIDETEC; Hospital Nacional de Paraplégicos; Instituto de Bioingeniería de Catalunya; TECNALIA CORPORACION TECNOLOGICA A I E; Universidad Carlos III de Madrid; Universidad Rey Juan Carlos; Universidad de Zaragoza

Cuantía total: 5.940.000 €

Cuantía subproyecto: 575.000 €

Régimen de dedicación: Tiempo completo

Aportación del solicitante: Coordinación de actividades en el Hospital Nacional de Paraplégicos Liderazgo de la investigación en métodos de control cooperativo robot-estimulación eléctrica funcional Diseño y ejecución de protocolos de valoración técnica y funcional.

9 Nombre del proyecto: HYBRID - Hybrid Technological Platform for Rehabilitation, Functional Compensation and Training of Gait in Spinal Cord Injury (SCI) Patients

Identificar palabras clave: Robots biomédicos; Robots asistenciales; Robots personales; Robots cooperativos

Identificar palabras clave: Robots asistenciales; Sistemas multirobots; Interfase humano-robot

Modalidad de proyecto: De investigación fundamental (incluyendo excavaciones arqueológicas, etc.).

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Consejo Superior de Investigaciones Científicas

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Ciudad entidad realización: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Luís Pons Rovira; Ramón Ceres Ruíz; Leopoldo Calderón Estévez; Diego Toricelli; Antonio José del Ama Espinosa; Juan Camilo Moreno Sastoque; Edyta Turowska; Stefan Lambretch; Eloy Urendes Jiménez; Ana de los Reyes Guzmán; Ramiro Palazón García;



Cristina López de Subijana; Enrique Navarro; Javier Pérez; Pilar Lafont; Andrés Díaz; Antonio Ros; Rafael Claramunt

Nº de investigadores/as: 17

Nº de personas/año: 2

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Proyectos de Investigación Fundamental no Orientada

Cód. según financiadora: DPI2011-28160-C03-03

Fecha de inicio-fin: 01/2010 - 12/2014

Duración: 3 años

Entidad/es participante/s: Consejo Superior de Investigaciones Científicas; Hospital Nacional de Paraplégicos; Universidad Politécnica de Madrid

Cuantía subproyecto: 84.700 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

Aportación del solicitante: Coordinación de actividades del socio Hospital Nacional de Paraplégicos. Diseño y planificación de experimentos de validación técnica y funcional. Investigación en métodos de control colaborativo

10 Nombre del proyecto: RehaBot. Sistemas avanzados EEF y UMI para el desarrollo de soft-robots en el ámbito de la robótica de rehabilitación.

Identificar palabras clave: Electrofisiología; Robots biomédicos; Arquitecturas de control de robots; Robots cooperativos

Identificar palabras clave: Electrofisiología; Robots biomédicos; Robots cooperativos; Arquitecturas de control

Modalidad de proyecto: De investigación fundamental (incluyendo excavaciones arqueológicas, etc.).

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Instituto de Automática Industrial

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Ciudad entidad realización: Arganda del rey, Comunidad de Madrid, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): José Luis Pons Rovira; Juan Manuel Belda Lois; Antonio José del Ama Espinosa; Ana de los Reyes Guzmán; Ángel Gil Agudo; Juan Camilo Moreno Sastoque

Nº de investigadores/as: 6

Nº de personas/año: 3

Entidad/es financiadora/s:

Ministerio de Ciencia e Innovación

Tipo de entidad: Ministerio

Ciudad entidad financiadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Proyectos de Investigación Fundamental no Orientada

Cód. según financiadora: DPI2008-06772-C03-03

Fecha de inicio-fin: 01/11/2008 - 31/10/2011

Duración: 3 años

Entidad/es participante/s: Consejo Superior de Investigaciones Científicas; Hospital Nacional de Paraplégicos; Instituto de Biomecánica de Valencia (IBV)

Resultados relevantes: Se diseñó y validó con pacientes el primer exoesqueleto híbrido (Neuroestimulación-exoesqueleto robótico) con gestión explícita de la fatiga y la contribución voluntaria del paciente

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

Aportación del solicitante: Coordinación de las actividades en el Hospital Nacional de Paraplégicos. Liderazgo del diseño y desarrollo de un exoesqueleto robótico híbrido (neuroprótesis-robot) para la asistencia de la marcha. Desarrollo de la Tesis Doctoral en el marco del proyecto. Diseño y realización de protocolos de evaluación técnica y funcional del prototipo de robot.

11 Nombre del proyecto: Análisis comparativo de la evolución inicial de los parámetros clínicos y biomecánicos de la marcha en pacientes con síndrome centromedular y hemisección medular.

Identificar palabras clave: Terapéutica; Equipo médico



Modalidad de proyecto: De investigación fundamental (incluyendo excavaciones arqueológicas, etc.).

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Hospital Nacional de Parapléjicos

Tipo de entidad: Instituciones Sanitarias

Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa; Ana Isabel de la Peña González; Enrique Pérez Rizo

Nº de investigadores/as: 4

Nº de personas/año: 2

Entidad/es financiadora/s:

Instituto de Salud Carlos III

Tipo de entidad: Organismo Público de Investigación

Ciudad entidad financiadora: Majadahonda, Comunidad de Madrid, España

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Proyectos de Investigación en Salud

Cód. según financiadora: PI070352

Fecha de inicio-fin: 01/01/2007 - 31/12/2009

Duración: 3 años

Entidad/es participante/s: Hospital Nacional de Parapléjicos

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

Aportación del solicitante: Colaboración en el diseño y realización de protocolos experimentales. Análisis de datos

12 Nombre del proyecto: Sistema de registro de presiones en la interfase usuario-cojín como tecnología para valorar necesidades de ayuda a la prescripción de superficies para el alivio de la presión.

Identificar palabras clave: Terapéutica; Equipo médico

Modalidad de proyecto: De demostración, proyectos piloto, de formulación conceptual y diseño de productos y de procesos o servicios

Ámbito geográfico: Nacional

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Hospital Nacional de Parapléjicos

Tipo de entidad: Instituciones Sanitarias

Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa; Ana de los Reyes Guzmán; Enrique Pérez Rizo; Ana Isabel de la Peña González

Nº de investigadores/as: 4

Nº de personas/año: 1

Entidad/es financiadora/s:

Instituto de Salud Carlos III

Tipo de entidad: Organismo Público de Investigación

Ciudad entidad financiadora: Majadahonda, Comunidad de Madrid, España

Tipo de participación: Miembro de equipo

Nombre del programa: Evaluación de Tencologías Sanitarias

Cód. según financiadora: PI07/90619

Fecha de inicio-fin: 01/01/2008 - 31/12/2008

Duración: 1 año

Entidad/es participante/s: Hospital Nacional de Parapléjicos

Cuantía total: 28.500 €

Régimen de dedicación: Tiempo parcial

Aportación del solicitante: Colaboración en el diseño de las metodologías experimentales de evaluación. Análisis de datos



C

V

N

CURRÍCULUM VITAE NORMALIZADO

7aba42f24fbeat07e90c9a5f95daf39f4

13 Nombre del proyecto: Análisis biomecánico de la propulsión en silla de ruedas.

Identificar palabras clave: Terapéutica

Modalidad de proyecto: De demostración, proyectos piloto, de formulación conceptual y diseño de productos y de procesos o servicios

Ámbito geográfico: Autonómica

Grado de contribución: Investigador/a

Entidad de realización: Hospital Nacional de Parapléjicos

Tipo de entidad: Instituciones Sanitarias

Ciudad entidad realización: Toledo, Castilla-La Mancha, España

Nombres investigadores principales (IP, Co-IP,...): Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa; Enrique Pérez Rizo; Ana Isabel de la Peña González

Nº de investigadores/as: 4

Nº de personas/año: 1

Entidad/es financiadora/s:

Consejería de Sanidad de la Junta de Comunidades de Castilla-La Mancha.

Tipo de entidad: Entidad Gestora del Sistema Nacional de Salud

Ciudad entidad financiadora: Toledo, Castilla-La Mancha, España

Tipo de participación: Miembro de equipo

Cód. según financiadora: 06006-00

Fecha de inicio-fin: 01/09/2006 - 31/08/2008

Duración: 2 años

Entidad/es participante/s: Hospital Nacional de Parapléjicos

Régimen de dedicación: Tiempo completo

Aportación del solicitante: Diseño y programación de modelos biomecánicos para el análisis cinético y cinemático Integración de instrumentación Diseño y ejecución de protocolos experimentales Análisis de datos

Obras artísticas dirigidas

Descripción: 3D immersive video

Autores/as (p. o. de firma): Juan Camilo Moreno Sastoque; Antonio José del Ama Espinosa; Carlo Corinaldesi

Fecha de inicio: 26/09/2019

Título de la publicación: Robotic exoskeleton in Therapy: a First Time experience

Resultados

Propiedad industrial e intelectual

1 Título propiedad industrial registrada: SISTEMA MODULAR DE ESTIMULACIÓN ELÉCTRICA MUSCULAR, CON CONTROL DE POTENCIA

Inventores/autores/obtenedores: Antonio José del Ama Espinosa; Fernando Brunetti; Javier Gil; Javier Pina de Paz; Juan Camilo Moreno Sastoque

Entidad titular de derechos: CSIC / Hospital Nacional de Parapléjicos / Universidad Católica Nuestra Señora de la Asunción

Nº de solicitud: P202130106

País de inscripción: España, Comunidad de Madrid

Fecha de registro: 11/02/2021



- 2 Título propiedad industrial registrada:** Primer prototipo de una nueva ortesis de rodilla con control de apoyo para facilitación de la marcha en personas con trastornos del movimiento unilaterales
Tipo de propiedad industrial: Secreto Industrial
Secreto empresarial: Si
Inventores/autores/obtenedores: Diego Torricelli; Juan Camilo Moreno Sastoque; Antonio José del Ama Espinosa; Jesús Manuel Gómez Manchón; María del Carmen Sánchez Villamán
Entidad titular de derechos: Consejo Superior de Investigaciones Científicas
Nº de solicitud: 4473/2019
País de inscripción: España, Comunidad de Madrid
Fecha de registro: 29/11/2019
- 3 Título propiedad industrial registrada:** Sistema automático de neuro-rehabilitación de los músculos de la articulación del tobillo mediante exoesqueleto y video juego interactivos
Tipo de propiedad industrial: Secreto industrial
Secreto empresarial: Si
Inventores/autores/obtenedores: Juan Camilo Moreno Sastoque; María del Carmen Sánchez Villamán; Jesús Gómez Manchón; Guillermo Asín Prieto; Antonio José del Ama Espinosa
Entidad titular de derechos: Consejo Superior de Investigaciones Científicas
País de inscripción: España
Fecha de registro: 29/11/2019
Patente española: Si
C. Autón./Reg. de explotación: España

Resultados tecnológicos derivados de actividades especializadas y de transferencia no incluidos en apartados anteriores

Descripción: Co-fundador de la empresa GoGoa Mobility Robots S.A. (www.gogo.a.eu) dedicada al diseño y comercialización de robots para la asistencia a la marcha de personas con patologías

Grado de contribución: Cofundador

Empresas spin-off de I+D+i: Si

Ámbito geográfico: Unión Europea

Fecha de inicio: 2018

Resultados relevantes: Primera empresa europea en conseguir el mercado CE del exoesqueleto HANK para rehabilitación de miembros inferiores.



Actividades científicas y tecnológicas

Producción científica

- 1** Índice H: 20
Fecha de aplicación: 28/08/2023
Fuente de Índice H: WOS
- 2** Índice H: 20
Fecha de aplicación: 28/08/2023
Fuente de Índice H: GOOGLE SCHOLAR
- 3** Índice H: 22
Fecha de aplicación: 28/08/2023
Fuente de Índice H: SCOPUS

Publicaciones, documentos científicos y técnicos

- 1** Ángel Gil Agudo; Álvaro Megía García Carpintero; José Luis Pons Rovira; Isabel Sinovas Alonso; Natalia Comino Suárez; Vicente Lozano Berrio; Antonio José del Ama Espinosa. Exoskeleton-based training improves walking independence in incomplete spinal cord injury patients: results from a randomized controlled trial. Journal of Neuroengineering and Rehabilitation. 20 - 36, BMC, 23/03/2023. ISSN 1743-0003
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 7
Nº total de autores: 7
Publicación relevante: Si
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
- 2** Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; Elisabeth Bravo Esteban; Soraya Pérez Nombela; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque. Hybrid therapy of walking with Kinesis overground robot for persons with incomplete spinal cord injury: a feasibility study. Robotics and Autonomous Systems. 73, pp. 44 - 58. Elsevier B.V., 11/11/2014. ISSN 0921-8890
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Nº total de autores: 6
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.618
Posición de publicación: 2
Publicación relevante: Si
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: Si
Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Revista dentro del 25%: No
- 3** Antonio José del Ama Espinosa; Angel Gil Agudo; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque. Hybrid gait training with an overground robot for people with incomplete spinal cord injury: a pilot study. Frontiers in Human Neuroscience. 8, pp. 298. (Suiza): 13/05/2014. ISSN 1662-5161
DOI: <http://dx.doi.org/10.3389/fnhum.2014.00298>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Tipo de soporte: Revista



- 12** Jesús Minguillón; Marc Tudela Pi; Laura Becerra Fajardo; Enric Perera Bel; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; Álvaro Megía García-Carpintero; Aracelys García Moreno; Antoni Ivorra. Powering Electronic Implants by High Frequency Volume Conduction: In Human Validation. IEEE Transactions on Biomedical Engineering. 70 - 2, pp. 659 - 670. IEEE, 22/08/2022. ISSN 0018-9294
DOI: 10.1109/TBME.2022.3200409
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Autor de correspondencia: No **Categoría:** Biomedical Engineering
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 4.756
- 13** Diana Sofía Herrera Valenzuela; María Isabel Sinovas Alonso; Juan Camilo Moreno Sastoque; Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa. Derivation of the Gait Deviation Index for Spinal Cord Injury. Frontiers in Bioengineering and Biotechnology. 10 - 874074, Frontiers media, 06/07/2022. ISSN 22964185
DOI: 10.3389/fbioe.2022.874074
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 5 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Nº total de autores: 5 **Autor de correspondencia:** No
- 14** Isabel Sinovas Alonso; Diana Sofía Herrera Valenzuela; Roberto Cano de la Cuerda; Ana de los Reyes Guzmán; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo. Application of the Gait Deviation Index to Study Gait Impairment in Adult Population With Spinal Cord Injury: Comparison With the Walking Index for Spinal Cord Injury Levels. Frontiers in Human Neuroscience - Motor Neuroscience. 16 - 826333, Frontiers, 04/04/2022. ISSN 1662-5161
DOI: 10.3389/fnhum.2022.826333
Tipo de producción: Artículo científico **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Posición de firma: 5 **Autor de correspondencia:** No
Nº total de autores: 6
- 15** Anne Koelewijn; Musa Audu; Antonio José del Ama Espinosa; Annalisa Colucci; Josep M. Font-Llagunes; Antonio Gogeoascoechea; Sandra K Hnat; Nathan Markowski; Juan Camilo Moreno Sastoque; Ark Nandor; Roger Quinn; Marc Reichenbach; Reyes Ryan-David; Massimo Sartori; Surjo Soekadar; Ronald J. Triolo; Mareike Vermehren; Christina Wenger; Utku S. Yavuz; Dietmar Fey; Philipp Beckerle. Adaptation Strategies for Personalized Gait Neuroprosthetics. Frontiers in Neurorobotics. 15 - 750519, Frontiers, 16/12/2021. ISSN 1662-5218
DOI: 10.3389/fnbot.2021.750519
Tipo de producción: Artículo científico **Tipo de soporte:** Revista
Posición de firma: 3 **Grado de contribución:** Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Nº total de autores: 21 **Autor de correspondencia:** No
- 16** Álvaro Megía Carpintero; Diego Serrano Muñoz; Natalia Comino Suárez; Antonio José del Ama Espinosa; Juan Camilo Moreno Sastoque; Ángel Gil Agudo; Julian Taylor; Julio Gómez Soriano. Effect of posture and bodyweight loading on spinal posterior root reflexes responses. European Journal of Neuroscience. 54 - 7, pp. 6575 - 6586. 27/09/2021.
DOI: 10.1111/ejn.15448
Tipo de producción: Artículo científico
Autor de correspondencia: No
- 17** María Isabel Sinovas Alonso; Ángel Gil Agudo; Roberto Cano de la Cuerda; Antonio José del Ama Espinosa. Walking ability outcome measures in individuals with spinal cord injury: A systematic review. International Journal of Environmental Research: Public Health. 18, pp. 957. 09/09/2021.



Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 6

Nº total de autores: 8

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No

- 24** Blanca Larraga García; Vicente Lozano Berrio; Álvaro Gutiérrez; Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa. A systematic methodology to analyze the impact of hand-rim wheelchair propulsion on the upper limb. *Sensors*. 19 - 21, pp. 4643. 25/10/2019.

Tipo de producción: Artículo científico
Autor de correspondencia: No

Tipo de soporte: Revista

- 25** Álvaro Costa García; Eduardo láñez; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; José María Azorín Poveda. EEG model stability and online decoding of attentional demand during gait using gamma band features. *Neurocomputing*. 360, pp. 151-162. Elsevier, 11/06/2019. ISSN 0925-2312

DOI: 10.1016/j.neucom.2019.06.021
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Bioengineering
Revista dentro del 25%: Si

Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.241
Posición de publicación: 1

- 26** Diego Toricelli; Camilo Cortés; Nerea Lete; Álvaro Bertelsen; José E. González Vargas; Antonio José del Ama Espinosa; Iris Dimbwady Terrer; Juan Camilo Moreno Sastoque; Julián Flórez Esnal; José Luis Pons Rovira. A Subject-Specific Kinematic Model to Predict Human Motion in Exoskeleton-Assisted Gait. *Frontiers in Neurorobotics*. 12 - 18, pp. 1 - 11. Frontiers Media S.A., 27/04/2018. ISSN 1662-5218

DOI: <https://doi.org/10.3389/fnbot.2018.00018>
Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Documento o Informe científico-técnico
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Bioengineering
Revista dentro del 25%: No

Posición de firma: 6
Nº total de autores: 10
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.606
Posición de publicación: 2

- 27** Vijaykumar Rajasekaran; Eduardo López Larraz; Fernando Trincado Alonso; Joan Aranda; Luis Montesano; Antonio José del Ama Espinosa; José Luis Pons Rovira. Volition-adaptive control for gait training using wearable exoskeleton: preliminary tests with incomplete spinal cord injury individuals. *Journal of NeuroEngineering and Rehabilitation*. 15 - 4, pp. 1 - 15. 03/01/2018. ISSN 1743-0003

DOI: <https://doi.org/10.1186/s12984-017-0345-8>
Tipo de producción: Artículo científico

Tipo de soporte: Documento o Informe científico-técnico
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Bioengineering
Revista dentro del 25%: Si

Posición de firma: 6
Nº total de autores: 7
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.865
Posición de publicación: 1



- 28** Enrique Pérez Rizo; Fernando Trincado Alonso; Soraya Pérez Nombela; Antonio José del Ama Espinosa; Fernando Jiménez Díaz; Vicente Lozano Berrio; Ángel Gil Agudo. Application of a model to analyze shoulder biomechanics in adult patients with spinal cord injury when walking with crutches in two different gait patterns. Neurorehabilitation. 40 - 1, pp. 129 - 140. IOS Press, 06/03/2017. ISSN 1053-8135
DOI: 10.3233/NRE-161398
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Nº total de autores: 7
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.495
Posición de publicación: 3
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Physical Therapy, Sports Therapy and Rehabilitation
Revista dentro del 25%: No
- 29** Eduardo López Larraz; Fernando Trincado Alonso; Vijaykumar Rajasekaran; Soraya Pérez Nombela; Antonio José del Ama Espinosa; Joan Aranda; Javier Minguez; Angel Gil Agudo; Luis Montesano. Control of an ambulatory exoskeleton with a brain-machine interface for spinal cord injury gait rehabilitation. Frontiers in Neuroscience. 10 - 359, Frontiers Media SA, 03/08/2016. ISSN 1662-453X
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 9
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.566
Posición de publicación: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Neuroscience (miscellaneous)
Revista dentro del 25%: No
- 30** Elisa Piñuela Martín; Antonio José del Ama Espinosa; Juan Carlos Fraile Marinero; Ángel Gil Agudo. Modelización de la Estimulación Eléctrica Neuromuscular mediante un enfoque fisiológico y de caja negra. Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial RIAI. 13 - 3, pp. 330 - 337. Elsevier Doyma, 01/07/2016. ISSN 1697-7912
DOI: <https://doi.org/10.1016/j.riai.2015.09.012>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Nº total de autores: 4
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.5
Posición de publicación: 4
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Control and Systems Engineering
Revista dentro del 25%: No
- 31** Soraya Pérez Nombela; Filipe Barroso; Diego Torricelli; Ana de Los Reyes Guzmán; Antonio José del Ama Espinosa; Julio Gómez Soriano; José Luis Pons Rovira; Ángel Gil Agudo. Modular control of gait after incomplete spinal cord injury: differences between sides. Spinal cord. 55 - 1, pp. 79 - 86. Nature Publishing Group, 28/06/2016. ISSN 1476-5624
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 8
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.87
Posición de publicación: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Physical Therapy, Sports Therapy and Rehabilitation
Revista dentro del 25%: No



- 32** Aikaterini D. Koutsou; Juan Camilo Moreno Sastoquee; Antonio José del Ama Espinosa; Eduardo Rocon de Lima; José Luis Pons 3. Advances in selective activation of muscles for non-invasive motor neuroprostheses. *Journal of neuroengineering and rehabilitation*. 13 - 1(56), pp. 6. 13/06/2016. ISSN 1743-0003
DOI: <https://doi.org/10.1186/s12984-016-0165-2>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 3.516
Posición de publicación: 1
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Categoría: Bioengineering
Revista dentro del 25%: Si
- 33** Álvaro Costa; Eduardo Iañez; Andrés Úbeda; Enrique Hortal; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; José María Azorín Poveda. Decoding the attentional demands of gait through EEG gamma band features. *PLoS One*. 11 - 4, pp. e0154136. Public Library of Science, 26/04/2016. ISSN 1932-6203
DOI: <https://doi.org/10.1371/journal.pone.0154136>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 5
Nº total de autores: 7
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 2.806
Posición de publicación: 1
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Multidisciplinary sciences
Revista dentro del 25%: Si
- 34** Diego Torricelli; Jose Gonzalez-Vargas; Jan F. Veneman; Katja Mombaur; Nikos Tsagarakis; Antonio José del Ama Espinosa; Angel Gil Agudo; Juan Camilo Moreno Sastoque; José Luis Pons Rovira. Benchmarking bipedal locomotion: A unified scheme for humanoids, wearable robots, and humans. *IEEE Robotics & Automation Magazine*. 22 - 3, pp. 103 - 115. IEEE, 11/09/2015. ISSN 1070-9932
DOI: 10.1109/MRA.2015.2448278
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 6
Nº total de autores: 9
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.503
Posición de publicación: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Science Edition - ROBOTICS
Revista dentro del 25%: No
- 35** Ángel Gil Agudo; Marta Solís Mozos; Beatriz Crespo Ruiz; Antonio José del Ama Espinosa; Enrique Pérez Rizo; Antonio Segura Frago; Fernand Jiménez Díaz. Shoulder kinetics and ultrasonography changes after performing a high-intensity task in spinal cord injury subjects and healthy controls. *Spinal Cord*. 55 - 6, pp. 2477 - 282. Nature Publishing Group, 18/08/2015. ISSN 1362-4393
DOI: <https://doi.org/10.1038/sc.2016.179>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Nº total de autores: 10
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.87
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Physical Therapy, Sports Therapy and Rehabilitation
Revista dentro del 25%: No

**Posición de publicación: 2**

- 36** Ángel Gil Agudo; Marta Solís Mozos; Beatriz Crespo Ruiz; Antonio J. del Ama Espinosa; Enriqu Pérez Rizo; Antonio Segura Fragoso; Fernando Jiménez Díaz. Echographic and Kinetic Changes in the Shoulder Joint after Manual Wheelchair Propulsion Under Two Different Workload Settings. *Frontiers in Bioengineering and Biotechnology*. 2, pp. 77. *Frontiers*, 23/12/2014. ISSN 2296-4185
DOI: <https://doi.org/10.3389/fbioe.2014.00077>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Nº total de autores: 7
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.415
Posición de publicación: 3
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Biomedical Engineering
Revista dentro del 25%: No
- 37** Antonio José de Ama Espinosa; Aikaterini D. Koutsou; Elisabeth Bravo Esteban; Julio Gómez Soriano; Stefano Piazza; Ángel Gil Agudo; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque. A comparison of customized strategies to manage muscle fatigue in isometric artificially elicited muscle contractions for incomplete SCI subjects. *Journal of Automatic Control*. 21, pp. 19 - 25. *Elektrotehni?ki fakultet, Beograd*, 29/08/2013. ISSN 1450--9903
DOI: 10.2298/JAC1301019A
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Nº total de autores: 8
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: Si
- 38** Ángel Gil Agudo; Ana de los Reyes Guzmán; Iris Dimbwadyo Terror; Benito Peñasco Martín; Alberto Bernal Sahún; Patricia López Monteagudo; Antonio José del Ama Espinosa; José Luis Pons Rovira. A novel motion tracking system for evaluation of functional rehabilitation of the upper limbs. *Neural Regeneration Research*. 8 - 19, pp. 1779 - 1782. 05/07/2013. ISSN 1673-5374
DOI: 10.3969/j.issn.1673-5374.2013.19.005
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 7
Nº total de autores: 8
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.234
Posición de publicación: 4
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Science Edition - NEUROSCIENCES
Revista dentro del 25%: No
- 39** Ángel Gil Agudo; Soraya Pérez Nombela; Enrique Pérez Rizo; Antonio José del Ama Espinosa; Beatriz Crespo Ruiz; José Luis Pons Rovira. Comparative biomechanical analysis of gait in patients with central cord and Brown-Séguard syndrome. *Disability and Rehabilitation*. 35 - 22, pp. 1869 - 1876. *Taylor and Francis*, 09/04/2013. ISSN 0963-8288
DOI: <https://doi.org/10.3109/09638288.2013.766268>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 4
Nº total de autores: 6
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.837
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Physical Therapy, Sports Therapy and Rehabilitation
Revista dentro del 25%: No

**Posición de publicación: 2**

- 40** Angel Gil Agudo; Marta Solís Mozos; Antonio José del Ama Espinosa; Beatriz Crespo Ruiz; Ana Isabel de la Peña González; Soraya Pérez Nombela. Comparative ergonomic assessment of manual wheelchairs by paraplegic users. *Disability and Rehabilitation: Assistive Technology*. 8 - 4, pp. 305 - 313. Taylor & Francis, 18/10/2012. ISSN 1748-3115
DOI: <https://doi.org/10.3109/17483107.2012.719060>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 3
Nº total de autores: 6
Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)
Índice de impacto: 0.432
Posición de publicación: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Biomedical Engineering
Revista dentro del 25%: No
- 41** Antonio José del Ama Espinosa; Juan Camilo Moreno Sastoque; Angel Gil Agudo; Ana de los Reyes Guzmán; José Luis Pons Rovira. Online assessment of human-robot interaction for hybrid control of walking. *Sensors*. 12 - 1, pp. 215 - 225. (Suiza): MDPI, 27/12/2011. ISSN 1424-8220
DOI: <https://doi.org/10.3390/s120100215>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 1
Nº total de autores: 5
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 0.588
Posición de publicación: 1
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: Si
Categoría: Science Edition - INSTRUMENTS & INSTRUMENTATION
Revista dentro del 25%: Si
- 42** Beatriz Crespo Ruiz; Antonio José del Ama Espinosa; Fernando Jiménez Díaz; Jennifer Moragan; Ana Isabel de la Peña González; Ángel Gil Agudo. Physical activity and transcutaneous oxygen pressure in men with spinal cord injury. *Journal of rehabilitation research and development*. 49 - 6, pp. 913 - 913. VA Healthcare, 14/12/2011. ISSN 0748-7711
DOI: <http://dx.doi.org/10.1682/JRRD.2011.05.0087>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Nº total de autores: 6
Fuente de impacto: WOS (JCR)
Índice de impacto: 1.408
Posición de publicación: 2
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No
Categoría: Physical Therapy, Sports Therapy and Rehabilitation
Revista dentro del 25%: No
- 43** Beatriz Crespo Ruiz; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo. Relation between kinematic analysis of wheelchair propulsion and wheelchair functional basketball classification. *Adapted physical activity quarterly*. 28 - 2, pp. 157 - 172. Human Kinetics, 15/04/2011. ISSN 1543-2777
DOI: <https://doi.org/10.1123/apaq.28.2.157>
Tipo de producción: Artículo científico
Posición de firma: 2
Nº total de autores: 3
Tipo de soporte: Revista
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo
Autor de correspondencia: No



Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.487

Posición de publicación: 2

Categoría: Physical Therapy, Sports Therapy and Rehabilitation

Revista dentro del 25%: No

- 44** Ángel Gil Agudo; Soraya Pérez Nombela; Arturo Forner Cordero; Enrique Pérez Rizo; Beatriz Crespo Ruiz; Antonio José del Ama Espinosa. Gait kinematic analysis in patients with a mild form of central cord syndrome. Journal of Neuroengineering and Rehabilitation. 8, pp. 7. Biomed Central, 02/02/2011. ISSN 1743-0003

DOI: <https://doi.org/10.1186/1743-0003-8-7>

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 6

Nº total de autores: 6

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 3.264

Posición de publicación: 1

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Autor de correspondencia: No

Categoría: Biomedical Engineering

Revista dentro del 25%: Si

- 45** Ana de los Reyes Guzmán; Angel Gil Agudo; Benito Peñasco Martín; Marta Solis Mozos; Antonio José del Ama Espinosa; Enrique Pérez Rizo. Kinematic analysis of the daily activity of drinking from a glass in a population with cervical spinal cord injury. Journal of Neuroengineering and Rehabilitation. 7, pp. 41. BioMed Central, 20/08/2010. ISSN 1743-0003

DOI: 10.1186/1743-0003-7-41

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 5

Nº total de autores: 6

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 2.638

Posición de publicación: 1

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Autor de correspondencia: No

Categoría: Biomedical Engineering

Revista dentro del 25%: Si

- 46** Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa; Beatriz Crespo Ruiz. Wheelchair Basketball Quantification. Physical Medicine and Rehabilitation Clinics of North America. 22 - 1, pp. 141 - 156. Elsevier, 01/02/2010. ISSN 1047-9651

DOI: <https://doi.org/10.1016/j.pmr.2009.07.002>

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 2

Nº total de autores: 3

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.454

Posición de publicación: 2

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Autor de correspondencia: No

Categoría: Physical Therapy, Sports Therapy and Rehabilitation

Revista dentro del 25%: No

- 47** Ángel Gil Agudo; Ana Isabel de la Peña González; Antonio José del Ama Espinosa; Enrique Pérez Rizo; Beatriz Crespo Ruiz; Soraya Pérez Nombela. Evaluación de la distribución de presiones de apoyo en la interfase usuario-cojín para determinar la presión de inflado de los cojines de aire. Rehabilitación. 44 - 1, pp. 32 - 39. Elsevier, 01/01/2010. ISSN 0048-7120

DOI: 10.1016/j.rh.2009.06.001

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Tipo de soporte: Revista



Nº total de autores: 6

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.131

Posición de publicación: 4

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Autor de correspondencia: No

Categoría: Physical Therapy, Sports Therapy and Rehabilitation

Revista dentro del 25%: No

- 48** Ángel Gil Agudo; Enrique Pérez Rizo; Antonio José del Ama Espinosa; Beatriz Crespo Ruiz; Soraya Pérez Nombela; Antonio Sánchez Ramos. Comparative biomechanical gait analysis of patients with central cord syndrome walking with one crutch and two crutches. *Clinical Biomechanics*. 24 - 7, pp. 551 - 557. Elsevier, 20/04/2009. ISSN 0268-0033

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 5

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.759

Posición de publicación: 2

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Autor de correspondencia: No

Categoría: Biomedical Engineering

Revista dentro del 25%: No

- 49** Ángel Gil Agudo; Ana Isabel de la Peña González; Antonio José del Ama Espinosa; Enrique Pérez Rizo; Elena Díaz Domínguez; Antonio Sánchez Ramos. Comparative study of pressure distribution at the user-cushion interface with different cushions in a population with spinal cord injury. *Clinical Biomechanics*. 24 - 7, pp. 558 - 563. (Reino Unido): Elsevier, 15/04/2009. ISSN 0268-0033

DOI: 10.1016/j.clinbiomech.2009.04.006

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 6

Fuente de impacto: WOS (JCR)

Índice de impacto: 1.759

Posición de publicación: 2

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Autor de correspondencia: No

Categoría: Biomedical Engineering

Revista dentro del 25%: No

- 50** Ángel Gil Agudo; Enrique Pérez Rizo; Antonio José del Ama Espinosa; Ana Isabel de la Peña González; Beatriz Crespo Ruiz; Antonio Sánchez Ramos. Evaluación de la marcha con bastones en pacientes con lesión medular incompleta. *Rehabilitación*. 43 - 2, pp. 47 - 88. Elsevier, 01/03/2009. ISSN 0048-7120

DOI: 10.1016/S0048-7120(09)70772-8

Tipo de producción: Artículo científico

Posición de firma: 3

Nº total de autores: 6

Fuente de impacto: SCOPUS (SJR)

Índice de impacto: 0.118

Posición de publicación: 4

Tipo de soporte: Revista

Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de artículo en revista con comité evaluador de admisión externo

Autor de correspondencia: No

Categoría: Physical Therapy, Sports Therapy and Rehabilitation

Revista dentro del 25%: No

- 51** Juan C. Moreno; Samer Mohammed; Nitin Sharma; Antonio José del Ama Espinosa. Hybrid Wearable Robotic Exoskeletons for Human Walking. *Wearable Robotics, Systems and Applications*. pp. 347 - 364. Elsevier Academic Press, 2019. ISBN 978-0-12-814659-0

DOI: 10.1016/B978-0-12-814659-0.00018-7



Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

- 52** Filipe O. Barroso; Alejandro Pascual-Vandunciel; Diego Torricelli; Juan C. Moreno; Antonio José del Ama Espinosa; Josef Laczko; José L. Pons. Noninvasive Modalities Used in Spinal Cord Injury Rehabilitation. Spinal Cord Injury Therapy. pp. 95 - 114. IntechOpen, 2019. ISBN 978-1-78984-161-9

DOI: 10.5772/intechopen.77698

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

- 53** Stefan Lambretch; Antonio José del Ama Espinosa. Human Movement Analysis with Inertial Sensors. Emerging therapies in neurorehabilitation. pp. 305 - 328. Springer Berlin Heidelberg, 2014. ISBN 978-3-642-38555-1

DOI: 10.1007/978-3-642-38556-8

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

Posición de firma: 2

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

Nº total de autores: 2

- 54** Antonio José del Ama Espinosa; Alicia Cuesta; Vijaykumar Rajasakaran; Fernando Alonso-Trincado; HyunKi In; David Reinkesmeyer; Antonio José del Ama Espinosa. Robotic Rehabilitation: ten critical questions about current status and future prospects answered by emerging researchers. Emerging therapies in neurorehabilitation. pp. 189 - 205. Springer Berlin Heidelberg, 2014. ISBN 978-3-642-38555-1

DOI: 10.1007/978-3-642-38556-8

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

Posición de firma: 1

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

Nº total de autores: 5

- 55** Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque. A Pilot Study on the Feasibility of Hybrid Gait Training with Kinesis Overground Robot for Persons with Incomplete Spinal Cord Injury. Neurotechnology, Electronics and Informatics. pp. 19 - 28. (Suiza): Springer International Publishin, 2013. ISSN 2197-1900, ISBN 978-3-319-15996-6

DOI: 10.1007/978-3-319-15997-3

Colección: Springer Series in Computational Neuroscience

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

Posición de firma: 1

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

Nº total de autores: 4

Autor de correspondencia: Si

- 56** Antonio José del Ama Espinosa; Juan C. Moreno; Ángel Gil-Agudo; José L. Pons. Neurobotic and Hybrid approaches for gait rehabilitation in Spinal Cord Injury. Spinal Cord Injuries: Causes, Risk Factors and Management. pp. 289 - 308. New York(Estados Unidos de América): Nova science Publishers, 2012. ISBN 978-1-62081-866-4

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

Posición de firma: 1

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

Nº total de autores: 4

- 57** Ángel Gil-Agudo; Antonio José del Ama Espinosa. Análisis biomecánico de la propulsión de la silla de ruedas. Neurorehabilitación, Métodos específicos de valoración y tratamiento. pp. 183 - 191. Editorial Médica Panamericana, 2011. ISBN 978-84-9835-410-2

Tipo de producción: Capítulo de libro

Tipo de soporte: Libro

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



- 58** Ángel Gil-Agudo; Antonio José del Ama Espinosa; Ana de los Reyes Guzmán; Alberto Bernal-Shaun; Eduardo Rocon. Applications of Upper Limb Biomechanical Models in Spinal Cord Injury Patient. Biomechanics in Applications. pp. 127 - 164. InTechOpen Publishers, 2011. ISBN 978-953-307-969-1
DOI: 10.5772/19920
Tipo de producción: Capítulo de libro **Tipo de soporte:** Libro
Grado de contribución: Autor/a o coautor/a de capítulo de libro
Autor de correspondencia: No

Trabajos presentados en congresos nacionales o internacionales

- 1** **Título del trabajo:** Instrumented crutches with audio feedback to alter assisted gait
Nombre del congreso: 2021 IEEE INTERNATIONAL WORKSHOP ON Metrology for Industry 4.0 and IoT
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Rome (Virtual), Italia
Fecha de celebración: 07/06/2021
Fecha de finalización: 09/06/2021
Entidad organizadora: IEEE **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Marco Gidello; Pietro Padovani; David Pinto Fernández; Simone Pasinetti; Antonio José del Ama Espinosa; Diego Torricelli. "Proceedings of 2021 IEEE International Workshop on Metrology for Industry 4.0 & IoT". pp. 37 - 41. ISBN 978-1-6654-1980-2
DOI: 10.1109/METROIND4.0IOT51437.2021.9488501
- 2** **Título del trabajo:** Aplicación de métodos de aprendizaje máquina a bases de datos de marcha en pacientes con lesión medular
Nombre del congreso: XII Simposio CEA de Bioingeniería
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: Si
Ciudad de celebración: Móstoles, Comunidad de Madrid, España
Fecha de celebración: 03/06/2021
Fecha de finalización: 04/06/2021
Entidad organizadora: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad organizadora: Móstoles, Comunidad de Madrid, España
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
Raúl López González; Ángel Torrado Carvajal; Diana Sofía Herrera Valenzuela; María Isabel Sinovas Alonso; Ana de los Reyes Guzmán; Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa. "Libro de actas del XII Simposio CEA de Bioingeniería". ISBN 978-84-09-26469-8
- 3** **Título del trabajo:** Desarrollo de sistemas modulares robóticos y neuroprotésicos personalizables para la asistencia de la marcha patológica a través del diseño centrado en el usuario: proyecto TAILOR
Nombre del congreso: XII Simposio CEA de Bioingeniería
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación



Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Fecha de celebración: 03/06/2021

Fecha de finalización: 04/06/2021

Entidad organizadora: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad organizadora: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Publicación en acta congreso: Si

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Josep María Font Llagunes; Diana Sofía Herrera Valenzuela; Javier Gil Castillo; Javier Pina; Albert Peiret; Juan Camilo Moreno Sastoque; Narda Licea Murillo; Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa. "Libro de actas del XII Simposio CEA de Bioingeniería". ISBN 978-84-09-26469-8

4 Título del trabajo: El proyecto INTENTION: mejora de la interacción humano-robot mediante controlador de onset de EMG para exoesqueletos de miembro inferior

Nombre del congreso: XII Simposio CEA de Bioingeniería

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Fecha de celebración: 03/06/2021

Fecha de finalización: 04/06/2021

Entidad organizadora: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad organizadora: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Publicación en acta congreso: Si

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Camila Rodrigues de Carvalho; Márvin Fernández García; Filipe Oliveira Barroso; Juan Camilo Moreno Sastoque; María Cristina Rodríguez Sánchez; Susana Borromeo López; Antonio José del Ama Espinosa. "Libro de actas del XII Simposio CEA de Bioingeniería". ISBN 978-84-09-26469-8

5 Título del trabajo: Exploración de algoritmos de agrupamiento para identificar patrones de marcha en lesión medular

Nombre del congreso: XII Simposio CEA de Bioingeniería

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Fecha de celebración: 03/06/2021

Fecha de finalización: 04/06/2021

Entidad organizadora: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad organizadora: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Publicación en acta congreso: Si

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Diana Sofía Herrera Valenzuela; Ángel Torrado Carvajal; María Isabel Sinovas Alonso; Ana de los Reyes Guzmán; Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa. "Libro de actas del XII Simposio CEA de Bioingeniería". ISBN 978-84-09-26469-8

6 Título del trabajo: Terapia robótica híbrida para la rehabilitación motora de niños con parálisis cerebral

Nombre del congreso: XII Simposio CEA de Bioingeniería

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Intervención por: Revisión previa a la aceptación



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

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Fecha de celebración: 03/06/2021

Fecha de finalización: 04/06/2021

Entidad organizadora: Universidad Rey Juan Carlos **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad organizadora: Móstoles, Comunidad de Madrid, España

Publicación en acta congreso: Si

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Pablo Sorozabal; Gabriel Delgado Oleas; Javier Gil Castillo; Antonio José del Ama Espinosa; Juan Camilo Moreno Sastoque; Sergio Lerma Lara; Eduardo Rocón de Lima. "Libro de actas del XII Simposio CEA de Bioingeniería". ISBN 978-84-09-26469-8

7 Título del trabajo: Diseño e implementación de un sistema electrónico para la monitorización de la marcha en personas con lesión medular

Nombre del congreso: XXXVII Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica (CASEIB2018)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Santander, Cantabria, España

Fecha de celebración: 27/11/2019

Fecha de finalización: 29/11/2019

Entidad organizadora: Universidad de Cantabria **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad organizadora: Santander, Cantabria, España

Publicación en acta congreso: Si

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Álvaro Gutiérrez Tenorio; Blanca Larraga García; Antonio José del Ama Espinosa; Álvaro Gutiérrez. ISBN 978-84-09-16707-4

8 Título del trabajo: Comparación entre interfaces intramusculares y de superficie en dos aplicaciones: supresión de temblor y control de dispositivos robóticos: desafíos y resultados preliminares

Nombre del congreso: X Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Acceso por inscripción libre

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Buenos Aires, Argentina

Fecha de celebración: 20/11/2019

Fecha de finalización: 22/11/2019

Entidad organizadora: Asociación Iberoamericana de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad AITADIS **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Camila Rodrigues; Álvaro Pascual Vandunciel; Miguel González; Javier Pérez Sánchez; Francisco Grandas; Álvaro Megía Carpintero; Antonio José del Ama Espinosa; Filipe O. Barroso; Juan Camilo Moreno Sastoque; Moon Ki Jung; Dario Farina; José Luis Pons Rovira. "Libro de actas del X Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad". ISBN 978-950-532-438-5



- 9 Título del trabajo:** Diseño y evaluación cinemática de una articulación mecánica para la movilización del tobillo
Nombre del congreso: X Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Acceso por inscripción libre
Autor de correspondencia: Si
Ciudad de celebración: Buenos Aires, Argentina
Fecha de celebración: 20/11/2019
Fecha de finalización: 22/11/2019
Entidad organizadora: Asociación Iberoamericana de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad AITADIS **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Antonio José del Ama Espinosa; Víctor Gómez Tavira; Ángel Manuel Gil Agudo; Álvaro Megía Carpintero. "Libro de actas del X Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad". ISBN 978-950-532-438-5
- 10 Título del trabajo:** Incorporación de la tecnología en centros sanitarios. Experiencia del Hospital Nacional de Paraplégicos de Toledo
Nombre del congreso: X Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Acceso por inscripción libre
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Buenos Aires, Argentina
Fecha de celebración: 20/11/2019
Fecha de finalización: 22/11/2019
Entidad organizadora: Asociación Iberoamericana de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad AITADIS **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Ángel Manuel Gil Agudo; Ana Esclarín de Ruz; Vicente Lozano Berrio; Ana de los Reyes Guzmán; Enrique Pérez Rizo; Antonio José del Ama Espinosa. "Libro de actas del X Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad". ISBN 978-950-532-438-5
- 11 Título del trabajo:** Modificación del reflejo muscular de la raíz posterior debido a cambios en el porcentaje de peso corporal en sujetos voluntarios sanos
Nombre del congreso: X Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Acceso por inscripción libre
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Buenos Aires, Argentina
Fecha de celebración: 20/11/2019
Fecha de finalización: 22/11/2019
Entidad organizadora: Asociación Iberoamericana de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad AITADIS **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Álvaro Megía Carpintero; Antonio José del Ama Espinosa; Julio Gómez Soriano; Natali Comino; Diego Serramo Muñoz; Avendaño Coy; Julian Taylor; Juan Camilo Moreno Sastoque; Ángel Manuel Gil Agudo.



"Libro de actas del X Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad". ISBN 978-950-532-438-5

- 12 Título del trabajo:** Análisis biomecánico para confirmar el diagnóstico en neurorrehabilitación
Nombre del congreso: XI Simposio CEA de Bioingeniería
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Acceso por inscripción libre (comunicación oral)
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Valencia, Comunidad Valenciana, España
Fecha de celebración: 18/07/2019
Fecha de finalización: 19/07/2019
Entidad organizadora: Universidad Politécnica de Valencia **Tipo de entidad:** Universidad
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
Ana de los Reyes Guzmán; Elisa López Dolado; Enrique Pérez Rizo; Vicente Lozano Berrio; Ángel Manuel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa. "Libro de Actas del 11 Simposio CEA de BioIngeniería. Colección Congresos UPV". Editorial Universitat Politècnica de València, ISBN 978-84-9048-793-8
- 13 Título del trabajo:** Cambios en la cinemática articular tras entrenamiento de la marcha con exoesqueleto robótico ambulatorio
Nombre del congreso: XI Simposio CEA de Bioingeniería
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Acceso por inscripción libre (comunicación oral)
Autor de correspondencia: Si
Ciudad de celebración: Valencia, Comunidad Valenciana, España
Fecha de celebración: 18/07/2019
Fecha de finalización: 19/07/2019
Entidad organizadora: Universidad Politécnica de Valencia **Tipo de entidad:** Universidad
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
Antonio José del Ama Espinosa; Álvaro Megía Carpintero; Vicente Lozano Berrio; Ángel Manuel Gil Agudo. "Libro de Actas del 11 Simposio CEA de BioIngeniería. Colección Congresos UPV". Editorial Universitat Politècnica de València, ISBN 978-84-9048-793-8
- 14 Título del trabajo:** Experiencia Clínica con Exoesqueletos de Miembro Inferior en la Rehabilitación de la Marcha de Pacientes con Lesión Medular Incompleta
Nombre del congreso: VIII Jornadas AITADIS de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral)
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Mexico, México
Fecha de celebración: 29/11/2018
Fecha de finalización: 30/11/2018
Entidad organizadora: Asociación Iberoamericana de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Ciudad entidad organizadora: Mexi, México
Forma de contribución: Artículo científico



Antonio José del Ama Espinosa; Vicente Lozano Berrio; Manuel Bayón Calatayud; Benito García Peñalva; Mónica Alcobendas Maestro; Juan Moreno Sastoque; Ángel Gil Agudo. "Libro de Actas".

- 15** **Título del trabajo:** Propuesta de Valoración Clínica para Sistema Inteligente de Prevención de Úlceras por Presión Incorporado a la Silla de Ruedas
Nombre del congreso: VIII Jornadas AITADIS de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Acceso por inscripción libre (comunicación oral)
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: México, México
Fecha de celebración: 29/11/2018
Fecha de finalización: 30/11/2018
Entidad organizadora: Asociación Iberoamericana de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad (AITADIS) **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Ángel Manuel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa; Manuel Bayón Calatayud; Ignacio Bermejo; Vicente Lozano Berrio. "Libro de Actas de las VIII Jornadas AITADIS de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad".
- 16** **Título del trabajo:** Clinical application of the upper limb motion analysis during wheelchair propulsion
Nombre del congreso: XXXVI Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica (CASEIB2018)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Fecha de celebración: 21/11/2018
Fecha de finalización: 23/11/2018
Entidad organizadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Blanca Larraga García; Vicente Lozano Berrio; Álvaro Gutiérrez; Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa.
- 17** **Título del trabajo:** Método de calibración anatómica para la alineación de unidades de medida inercial con los ejes anatómicos de la extremidad superior
Nombre del congreso: XXXVI Congreso Anual de la Sociedad Española de Ingeniería Biomédica (CASEIB2018)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación (comunicación oral)
Ciudad de celebración: Ciudad Real, Castilla-La Mancha, España
Fecha de celebración: 21/11/2018
Fecha de finalización: 23/11/2018
Entidad organizadora: Universidad de Castilla-La Mancha **Tipo de entidad:** Universidad
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Elisa Aragón Basanta; Juan Manuel Belda Llois; Antonio José del Ama Espinosa.



- 18 Título del trabajo:** Lower Limb Exoskeletons in Latin-America
Nombre del congreso: 4th International Symposium on Wearable Robotics (WeRob2018)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: Si
Ciudad de celebración: Pisa, Italia
Fecha de celebración: 18/10/2018
Fecha de finalización: 20/10/2018
Entidad organizadora: Scuola Sant'Anna di Pîsa
Ciudad entidad organizadora: Pisa, Italia
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Antonio José del Ama Espinosa; José María Azorín Poveda; José Luis Pons Rovira; Anselmo Frizera; Thomaz Rodrigues; Ángel Manuel Gil Agudo; Javier Orlando Roa Romero; Juan Camilo Moreno Sastoque.
- 19 Título del trabajo:** Testing FES of Ankle Plantar flexor and Dorsiflexor Muscles to Support Unilateral Gait Disorders
Nombre del congreso: 4th International Conference on NeuroRehabilitation (ICNR2018)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Unión Europea
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Pisa, Italia
Fecha de celebración: 16/10/2018
Fecha de finalización: 20/10/2018
Entidad organizadora: Scuola Sant'Anna di Pisa **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad organizadora: Pisa, Italia
Forma de contribución: Artículo científico
Javier Gil; Andrea Ortiz; Antonio José del Ama Espinosa; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque.
- 20 Título del trabajo:** Protocolo experimental con el exoesqueleto H2 controlado por una interfaz cerebro-máquina
Nombre del congreso: 10º Simposio CEA de bioingeniería
Tipo evento: Jornada **Ámbito geográfico:** Nacional
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de celebración: 02/07/2018
Fecha de finalización: 03/07/2018
Entidad organizadora: Universidad San Pablo CEU **Tipo de entidad:** Universidad
Ciudad entidad organizadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Forma de contribución: Artículo científico
María del Sol Rodríguez Ugarte; Antonio José del Ama Espinosa; Eduardo Iáñez; Mario Ortiz; José María Azorín Poveda. "Cognitive Area Networks 2018;5(1)".
- 21 Título del trabajo:** Simulación del Efecto de la Transferencia Nerviosa desde Músculo Trapecio a Bíceps Sobre la Estabilidad del Hombro Mediante OpenSim
Nombre del congreso: 10º Simposio CEA de bioingeniería



Tipo evento: Jornada

Ámbito geográfico: Nacional

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Fecha de celebración: 02/07/2018

Fecha de finalización: 03/07/2018

Entidad organizadora: Universidad San Pablo CEU **Tipo de entidad:** Universidad

Ciudad entidad organizadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Forma de contribución: Artículo científico

Daniel Sánchez Bayuela; Francisco Javier Espino; Ana de los Reyes Guzmán; Vicente Lozano Berrio; Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa. "Cognitive Area Networks 2018;5(1)".

22 Título del trabajo: Diseño de una nueva ortesis de rodilla con control de apoyo para la facilitación de la marcha en personas con trastorno del movimiento unilaterales

Nombre del congreso: IX Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Bogotá, Colombia

Fecha de celebración: 22/11/2017

Fecha de finalización: 24/11/2017

Entidad organizadora: Escuela Colombiana de Ingeniería Julio Garavito

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad organizadora: Bogotá, Colombia

Forma de contribución: Artículo científico

María del Carmen Sánchez Villamán; Antonio José del Ama Espinosa; José Manuel Gómez Manchón; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque.

23 Título del trabajo: Efectos de la marcha asistida mediante exoesqueleto Exo-H2 en la activación muscular y el gasto metabólico

Nombre del congreso: IX Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Bogotá, Colombia

Fecha de celebración: 22/11/2017

Fecha de finalización: 24/11/2017

Entidad organizadora: Escuela Colombiana de Ingeniería Julio Garavito

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad organizadora: Bogotá, Colombia

Forma de contribución: Artículo científico

Antonio José del Ama Espinosa; Guillermo Asín Prieto; Elisa Piñuela Martín; Soraya Pérez Nombela; Vicente Lozano Berrio; Ángel Gil Agudo; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque.

24 Título del trabajo: Estudio sobre la viabilidad clínica del exoesqueleto Exo-H2 para la rehabilitación de la marcha en pacientes con lesión medular incompleta

Nombre del congreso: IX Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

Intervención por: Revisión previa a la aceptación



Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Dublin, Irlanda

Fecha de celebración: 24/10/2017

Fecha de finalización: 26/10/2017

Entidad organizadora: The International Spinal Cord Injury Society **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones

Ciudad entidad organizadora: Faversham, Reino Unido

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Ángel Gil Agudo; Antonio José del Ama Espinosa; Mónica Alcobendas Maestro; Vicente Lozano Berrio; Jesús Benito Peñalva; Saleky García Gómez; Elisa López Dolado.

28 Título del trabajo: Simultaneous estimation of human and exoskeleton motion: A simplified protocol

Nombre del congreso: 2017 International Conference on Rehabilitation Robotics (ICORR)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Londres, Reino Unido

Fecha de celebración: 17/07/2017

Fecha de finalización: 20/07/2017

Entidad organizadora: IEEE

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Publicación en acta congreso: Si

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

María teresa Álvarez Rodríguez; Diego Torricelli; Antonio José del Ama Espinosa; David Pinto; José Gonzalez Vargas; Juan Camilo Moreno Sastoque; Ángel Gil Agudo; José Luis Pons Rovira. "Rehabilitation Robotics (ICORR), 2017 International Conference on". pp. 1431 - 1436. 2017. ISBN 978-1-5386-2296-4

DOI: <https://doi.org/10.1109/ICORR.2017.8009449>

29 Título del trabajo: An EMG-informed Model to Evaluate Assistance of the Biomot Compliant Ankle Actuator

Nombre del congreso: 2nd International Symposium on Wearable Robotics, WeRob2016

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Segovia, Castilla y León, España

Fecha de celebración: 18/10/2016

Fecha de finalización: 21/10/2016

Entidad organizadora: Consejo Superior de Investigaciones Científicas

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Ciudad entidad organizadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Elena Cesaracci; Luca Tagliapietra; Juan Camilo Moreno Sastoque; Guillermo Asín Prieto; Antonio José del Ama Espinosa; Soraya Pérez Nombela; Elisa Piñuela Martín; Ángel Gil Agudo; Monica Reggiani.

30 Título del trabajo: Attention Level Measurement During Exoskeleton Rehabilitation Through a BMI System

Nombre del congreso: 2nd International Symposium on Wearable Robotics, WeRob2016

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: No



Ciudad de celebración: Segovia, Castilla y León, España

Fecha de celebración: 18/10/2016

Fecha de finalización: 21/10/2016

Entidad organizadora: Consejo Superior de Investigaciones Científicas

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Ciudad entidad organizadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Álvaro Costa; Guillermo Asín Prieto; José González Vargas; Eduardo Iañez; Juan Camilo Moreno Sastoque; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; José María Azorín Poveda.

31 Título del trabajo: Decoding Muscle Excitation Primitives from Slow Cortical Potentials During Knee Flexion-Extension

Nombre del congreso: 3rd international Conference on NeuroRehabilitation, ICNR2016

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Segovia, Castilla y León, España

Fecha de celebración: 18/10/2016

Fecha de finalización: 21/10/2016

Entidad organizadora: Consejo Superior de Investigaciones Científicas

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Ciudad entidad organizadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Andrés Úbeda; Massimo Sartori; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; Jose María Azorín Poveda; Dario Farina.

32 Título del trabajo: Detection of Subject's Intention to Trigger Transitions Between Sit, Stand and Walk with a Lower Limb Exoskeleton

Nombre del congreso: 2nd International Symposium on Wearable Robotics, WeRob2016

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Segovia, Castilla y León, España

Fecha de celebración: 18/10/2016

Fecha de finalización: 21/10/2016

Entidad organizadora: Consejo Superior de Investigaciones Científicas

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Ciudad entidad organizadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Fernando Trincado Alonso; Antonio José del Ama Espinosa; Guillermo Asín Prieto; Elisa Piñuela Martín; Soraya Pérez Nombela; Ángel Gil Agudo; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque.

33 Título del trabajo: Muscle Activity and Coordination During Robot-Assisted Walking with H2 Exoskeleton

Nombre del congreso: 3rd international Conference on NeuroRehabilitation, ICNR2016

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación



Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Segovia, Castilla y León, España

Fecha de celebración: 18/10/2016

Fecha de finalización: 21/10/2016

Entidad organizadora: Consejo Superior de Investigaciones Científicas

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Ciudad entidad organizadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Antonio José del Ama Espinosa; Guillermo Asín Prieto; Elisa Piñuela Martín; Soraya Pérez Nombela; Vicente Lozano Berrio; Diego Serrano Muñoz; Fernando Trincado Alonso; José González Vargas; Ángel Gil Agudo; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque.

34 Título del trabajo: Physiological Evaluation of Different Control Modes of Lower Limb Robotic Exoskeleton H2 in Patients with Incomplete Spinal Cord Injury

Nombre del congreso: 3rd international Conference on NeuroRehabilitation, ICNR2016

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Segovia, Castilla y León, España

Fecha de celebración: 18/10/2016

Fecha de finalización: 21/10/2016

Entidad organizadora: Consejo Superior de Investigaciones Científicas

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Ciudad entidad organizadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Soraya Pérez Nombela; Antonio José del Ama Espinosa; Guillermo Asín Prieto; Elisa Piñuela Martín; Vicente Lozano Berrio; Diego Serrano Muñoz; Ángel Gil Agudo; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque.

35 Título del trabajo: Proposal for Clinical Validation of Lower Limb Robotic Exoskeleton in Patients with Incomplete Spinal Cord Injury

Nombre del congreso: 3rd international Conference on NeuroRehabilitation, ICNR2016

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Segovia, Castilla y León, España

Fecha de celebración: 18/10/2016

Fecha de finalización: 21/10/2016

Entidad organizadora: Consejo Superior de Investigaciones Científicas

Tipo de entidad: Agencia Estatal

Ciudad entidad organizadora: Madrid, Comunidad de Madrid, España

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Soraya Pérez Nombela; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; Mónica Alcobendas Maestro; Fernando López Díaz; Jesús Benito Peñalva; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque.



- 36 Título del trabajo:** Recent advances on Lower Limb Hybrid Exoskeletons
Nombre del congreso: 20th International Conference of the International Functional Electrical Stimulation Society (IFESS2016)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Unión Europea
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: Si
Ciudad de celebración: Montpellier, Francia
Fecha de celebración: 08/06/2016
Fecha de finalización: 10/06/2016
Entidad organizadora: International Functional Electrical Stimulation Society **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Revisión bibliográfica
Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; Soraya Pérez Nombela; Elisa Piñuela Martín; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque.
- 37 Título del trabajo:** Ensayos con trayectorias generadas dependientes de la velocidad de la marcha para controlar exoesqueletos con 6 grados de libertad
Nombre del congreso: VIII Congreso Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Punta arenas, Chile
Fecha de celebración: 09/11/2015
Fecha de finalización: 11/09/2015
Entidad organizadora: Asociación Iberoamericana de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad (AITADIS)
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Guillermo Asín Prieto; Shingo Shimoda; José González Vargas; José Luis Pons Rovira; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; Juan Camilo Moreno Sastoque. "Ensayos con trayectorias generadas dependientes de la velocidad de la marcha para controlar exoesqueletos con 6 grados de libertad". En: Ensayos con trayectorias generadas dependientes de la velocidad de la marcha para controlar exoesqueletos con 6 grados de libertad. pp. 495 - 501. 2015.
- 38 Título del trabajo:** Flexible Architecture to Enhance Wearable Robots: Integration of EMG-informed Models
Nombre del congreso: 2015 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2015)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Hamburgo, Alemania
Fecha de celebración: 28/10/2015
Fecha de finalización: 02/11/2015
Entidad organizadora: Universidad de Hamburgo **Tipo de entidad:** Universidad
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Elena Cesaracciu; Alice Mantoan; Marco Bassa; Juan Camilo Moreno Sastoque; José Luis Pons Rovira; Guillermo Asín Prieto; Antonio José del Ama Espinosa; Ester Márquez Sánchez; Angel Gil Agudo; David Lloyd; Monica Reggiani. "Flexible Architecture to Enhance Wearable Robots: Integration of EMG-informed

Models". En: Flexible Architecture to Enhance Wearable Robots: Integration of EMG-informed Models. pp. 6184 - 6189. 2015. ISBN 978-1-4799-9994-1

- 39 Título del trabajo:** Single Joint Movement Decoding from EEG in Healthy and Incomplete SCI Subjects
Nombre del congreso: 2015 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2015)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Hamburgo, Alemania
Fecha de celebración: 28/10/2015
Fecha de finalización: 02/11/2015
Entidad organizadora: Universidad de Hamburgo **Tipo de entidad:** Universidad
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Andrés Úbeda; Alvaro Costa; Elisa Pinuela Martín; Ester Márquez Sánchez; Antonio José del Ama Espinosa; Angel Gil Agudo; Jose María Azorin Poveda. "Single Joint Movement Decoding from EEG in Healthy and Incomplete SCI Subjects". En: Single Joint Movement Decoding from EEG in Healthy and Incomplete SCI Subjects. pp. 6184 - 6189. 2015. ISBN 978-1-4799-9994-1
- 40 Título del trabajo:** Starting and finishing gait detection using a BMI for spinal cord injury rehabilitation
Nombre del congreso: 2015 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2015)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Hamburgo, Alemania
Fecha de celebración: 28/10/2015
Fecha de finalización: 02/11/2015
Entidad organizadora: Universidad de Hamburgo **Tipo de entidad:** Universidad
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Enrique Hortal; Ester Márquez Sánchez; Alvaro Costa; Elisa Pinuela Martín; Rocio Salazar Varas; Soraya Pérez Nombela; Antonio José del Ama Espinosa; Angel Gil Agudo; Jose María Azorin Poveda. "Starting and finishing gait detection using a BMI for spinal cord injury rehabilitation". En: Starting and finishing gait detection using a BMI for spinal cord injury rehabilitation. pp. 6184 - 6189. 2015. ISBN 978-1-4799-9994-1
- 41 Título del trabajo:** Benchmarking lower limb wearable robots: emerging approaches and technologies
Nombre del congreso: 8th ACM International Conference on Pervasive Technologies Related to Assistive Environments
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Unión Europea
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Corfu, Grecia
Fecha de celebración: 01/07/2015
Fecha de finalización: 03/07/2015
Entidad organizadora: ACM - Association for Computing Machinery **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones

Publicación en acta congreso: Si

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Diego Torricelli; Antonio José del Ama Espinosa; José Gonzalez Vargas; Juan Camilo Moreno Sastoque; Angel Gil Agudo; Jose Luis Pons Rovira. "Proceedings of the 8th ACM International Conference on Pervasive Technologies Related to Assistive Environments". pp. 51. 2015. ISBN 978-1-4503-3452-5

DOI: <https://doi.org/10.1145/2769493.2769589>

42 Título del trabajo: Experimental architecture for synchronized recordings of cerebral, muscular and biomechanical data during lower limb activities

Nombre del congreso: 23rd Mediterranean Conference on Control & Automation (MED) MED 2015

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Torremolinos, Andalucía, España

Fecha de celebración: 16/06/2015

Fecha de finalización: 19/06/2015

Entidad organizadora: Universidad de Málaga

Tipo de entidad: Universidad

Publicación en acta congreso: Si

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Eduardo Iañez; Álvaro Costa; Elena Ceseracciu; Ester Márquez Sánchez; Elisa Piñuela Martín; Guillermo Asín Prieto; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; Monica Reggiani; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque; José María Azorín Poveda. "Experimental architecture for synchronized recordings of cerebral, muscular and biomechanical data during lower limb activities". En: Experimental architecture for synchronized recordings of cerebral, muscular and biomechanical data during lower limb activities. 2015. ISBN 978-1-4799-9935-4

43 Título del trabajo: Symbiotic wearable robotic exoskeletons: the concept of the biomot project

Nombre del congreso: International Workshop on Symbiotic Interaction

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Unión Europea

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Helsinki, Finlandia

Fecha de celebración: 30/10/2014

Fecha de finalización: 31/10/2014

Entidad organizadora: Universidad de Helsinki

Tipo de entidad: Universidad

Ciudad entidad organizadora: Helsinki, Finlandia

Publicación en acta congreso: Si

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Juan Camilo Moreno Sastoque; Guillermo Asin Prieto; José Luis Pons Rovira; Heidi Cuypers; Bram Vanderborgh; Dirk Lefeber; Elena Ceseracciu; Monica Reggiani; Freigardur Thorsteinnsson; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo; Shingo Shimoda; Eduardo Iañez; José María Azorín Poveda; Javier Orlando Roa Romero. "Symbiotic Interaction". pp. 72 - 83. Springer, 2014. ISSN 0302-9743, ISBN 978-3-319-13499-4

DOI: [10.1007/978-3-319-13500-7](https://doi.org/10.1007/978-3-319-13500-7)

44 Título del trabajo: Towards a General Framework for Benchmarking Lower Limb Wearable Robots

Nombre del congreso: I International Workshop on Wearable Robotics WeRob2014

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación



Fecha de celebración: 25/09/2013

Fecha de finalización: 28/09/2013

Entidad organizadora: IEEE Medical and Biological Engineering and Computing Society **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Ana de los Reyes Guzmán; Iris Dimwadyo Terror; Fernando Trincado Alonso; Miguel Ángel Aznar; Alcubilla César Alcubilla; Soraya Pérez Nombela; Antonio José del Ama Espinosa; Begoña Apolonio López; Ángel Gil Agudo. "A Data-Globe and Immersive Virtual Reality Environment for Upper Limb Rehabilitation after Spinal Cord Injury". En: A Data-Globe and Immersive Virtual Reality Environment for Upper Limb Rehabilitation after Spinal Cord Injury.

48 Título del trabajo: Kinetic Analysis of Manual Wheelchair Propulsion in Athletes and Users with Spinal Cord Injury

Nombre del congreso: XIII Mediterranean Conference on Medical and Biological Engineering and Computing 2013

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: No

Ciudad de celebración: Sevilla, Andalucía, España

Fecha de celebración: 25/09/2013

Fecha de finalización: 28/09/2013

Entidad organizadora: IEEE Medical and Biological Engineering and Computing Society **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Marta Solis Mozos; Beatriz Crespo Ruiz; Enrique Pérez Rizo; Fernando Jiménez Díaz; Ángel Gil Agudo. "Kinetic Analysis of Manual Wheelchair Propulsion in Athletes and Users with Spinal Cord Injury". En: Kinetic Analysis of Manual Wheelchair Propulsion in Athletes and Users with Spinal Cord Injury.

49 Título del trabajo: Customized Strategies to Manage Muscle Fatigue in SCI Patients During Isometric FES-Driven Muscle Contractions

Nombre del congreso: 18th International Conference of the International Functional Electrical Stimulation Society (IFESS2016)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Unión Europea

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: San Sebastián, País Vasco, España

Fecha de celebración: 05/06/2013

Fecha de finalización: 08/06/2013

Entidad organizadora: International Functional Electrical Stimulation Society

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Antonio José del Ama Espinosa; Elisabeth Bravo Esteban; Aikaterini D. Koutsou; Julio Gómez Soriano; Steffano Piazza; Ángel Gil Agudo; José Luis Pons Rovira; Juan Camilo Moreno Sastoque. "Customized Strategies to Manage Muscle Fatigue in SCI Patients During Isometric FES-Driven Muscle Contractions". En: Customized Strategies to Manage Muscle Fatigue in SCI Patients During Isometric FES-Driven Muscle Contractions.



- 50 Título del trabajo:** A robotic exoskeleton for overground gait rehabilitation
Nombre del congreso: 2013 IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Karlsruhe, Alemania
Fecha de celebración: 06/05/2013
Fecha de finalización: 10/05/2013
Entidad organizadora: IEEE **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Publicación en acta congreso: Si **Con comité de admisión ext.:** Si
Forma de contribución: Artículo científico
Magdo Bortole; Antonio José del Ama Espinosa; Eduardo Rocon; Juan Camilo Moreno Sastoque; Fernando Brunetti; José Luis Pons Rovira. "A robotic exoskeleton for overground gait rehabilitation". En: A robotic exoskeleton for overground gait rehabilitation. pp. 3356 - 3361. 2013. ISSN 1050-4729, ISBN 978-1-4673-5643-5
DOI: 10.1109/ICRA.2013.6631045
- 51 Título del trabajo:** Design of a pediatric exoskeleton for the rehabilitation of the physical disabilities caused by cerebral palsy
Nombre del congreso: I International Conference on Neurorehabilitation (ICNR2012)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Fecha de celebración: 14/11/2012
Fecha de finalización: 16/11/2012
Entidad organizadora: Consejo Superior de Investigaciones Científicas **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Marina Canela Respuela; Antonio José del Ama Espinosa; José Luis Pons Rovira. "Design of a pediatric exoskeleton for the rehabilitation of the physical disabilities caused by cerebral palsy". En: Design of a pediatric exoskeleton for the rehabilitation of the physical disabilities caused by cerebral palsy.
- 52 Título del trabajo:** Hybrid FES-robot cooperative control of ambulatory gait rehabilitation exoskeleton for spinal cord injury subjects
Nombre del congreso: I International Conference on Neurorehabilitation (ICNR2012)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral (comunicación oral) **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación
Autor de correspondencia: Si
Ciudad de celebración: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Fecha de celebración: 14/11/2012
Fecha de finalización: 16/11/2012
Entidad organizadora: Consejo Superior de Investigaciones Científicas **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Antonio José del Ama Espinosa; Juan Camilo Moreno Sastoque; Ángel Gil Agudo; José Luis Pons Rovira. "Hybrid FES-robot cooperative control of ambulatory gait rehabilitation exoskeleton for spinal cord injury



subjects.". En: Hybrid FES-robot cooperative control of ambulatory gait rehabilitation exoskeleton for spinal cord injury subjects..

- 53 Título del trabajo:** Knee muscle fatigue estimation during isometric artificially elicited contractions in incomplete spinal cord injury subjects
Nombre del congreso: I International Conference on Neurorehabilitation (ICNR2012)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación (comunicación oral)
Autor de correspondencia: Si
Ciudad de celebración: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Fecha de celebración: 14/11/2012
Fecha de finalización: 16/11/2012
Entidad organizadora: Consejo Superior de Investigaciones Científicas **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Antonio José del Ama Espinosa; Elisabeth Bravo Esteban; Juan Camilo Moreno Sastoque; Julio Gómez Soriano; Aikaterini D. Koutsou; Ángel Gil Agudo; José Luis Pons Rovira. "Knee muscle fatigue estimation during isometric artificially elicited contractions in incomplete spinal cord injury subjects". En: Knee muscle fatigue estimation during isometric artificially elicited contractions in incomplete spinal cord injury subjects.
- 54 Título del trabajo:** Medical and clinical engineering committee
Nombre del congreso: I International Conference on Neurorehabilitation (ICNR2012)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación (comunicación oral)
Autor de correspondencia: Si
Ciudad de celebración: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Fecha de celebración: 14/11/2012
Fecha de finalización: 16/11/2012
Entidad organizadora: Consejo Superior de Investigaciones Científicas **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Antonio José del Ama Espinosa; Susana Borromeo. "Medical and clinical engineering committee". En: Medical and clinical engineering committee.
- 55 Título del trabajo:** The importance of gait analysis in incomplete spinal cord injury patients in the field of neurorehabilitation
Nombre del congreso: I International Conference on Neurorehabilitation (ICNR2012)
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación (comunicación oral)
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Fecha de celebración: 14/11/2012
Fecha de finalización: 16/11/2012
Entidad organizadora: Consejo Superior de Investigaciones Científicas **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Con comité de admisión ext.: Si



Forma de contribución: Artículo científico

Soraya Pérez Nombela; Antonio José del Ama Espinosa; Ana de los Reyes Guzmán; Ángel Gil Agudo; Francisco Molina Rueda; Diego Torricelli. "The importance of gait analysis in incomplete spinal cord injury patients in the field of neurorehabilitation". En: The importance of gait analysis in incomplete spinal cord injury patients in the field of neurorehabilitation.

- 56 Título del trabajo:** Actuadores multimodales para la compensación de la marcha de personas con patología neurológica

Nombre del congreso: XXXIII Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Vigo, Galicia, España

Fecha de celebración: 05/09/2012

Fecha de finalización: 07/09/2012

Entidad organizadora: Universidade de Vigo

Tipo de entidad: Universidad

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Antonio José del Ama Espinosa; Magdo Bortole; Andrés Garza Cervantes; Juan Camilo Moreno Sastoque; Ángel Gil Agudo; José Luis Pons Rovira. "Actuadores multimodales para la compensación de la marcha de personas con patología neurológica". En: Actuadores multimodales para la compensación de la marcha de personas con patología neurológica. ISBN 978-84-8158-583-4

- 57 Título del trabajo:** Estimación del par articular generado por Estimulación Eléctrica Neuromuscular mediante un modelo fisiológico simplificado

Nombre del congreso: XXXV Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Vigo, Galicia, España

Fecha de celebración: 05/09/2012

Fecha de finalización: 07/09/2012

Entidad organizadora: Universidad Politécnica de Valencia

Tipo de entidad: Universidad

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Elisa Piñuela Martín; Antonio José del Ama Espinosa; Ángel Gil Agudo. "Estimación del par articular generado por Estimulación Eléctrica Neuromuscular mediante un modelo fisiológico simplificado". En: Estimación del par articular generado por Estimulación Eléctrica Neuromuscular mediante un modelo fisiológico simplificado. pp. 136. 2014. ISBN 978-84-697-0589-6

- 58 Título del trabajo:** Propuesta de control en trayectoria de un actuador de rodilla para la compensación funcional de la marcha en lesionados medulares

Nombre del congreso: VI Congress Iberoamericano de Tecnologías de Apoyo a la Discapacidad

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Internacional no UE

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Palma de Mallorca, Illes Balears, España

Fecha de celebración: 05/09/2012

Fecha de finalización: 07/09/2012

Tipo de entidad: Universidad



Ciudad de celebración: Roma, Italia

Fecha de celebración: 24/06/2012

Fecha de finalización: 27/06/2012

Entidad organizadora: IEEE Robotics and Automation Society/ IEEE Engineering in Medicine and Biology Society

Tipo de entidad: Asociaciones y Agrupaciones

Publicación en acta congreso: Si

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Anselmo Frizera Neto; Arlindo Elias; Antonio José del Ama Espinosa; Ramón Ceres Ruiz. "Characterization of spatio-temporal parameters of human gait assisted by a robotic walker". En: Characterization of spatio-temporal parameters of human gait assisted by a robotic walker. ISBN 9781457711992

62 Título del trabajo: Diseño preliminar de un Exoesqueleto Híbrido para la rehabilitación de la marcha en lesionados medulares

Nombre del congreso: XXXII Jornadas de Automática

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

Tipo de participación: Participativo - Póster

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Autor de correspondencia: Si

Ciudad de celebración: Sevilla, Andalucía, España

Fecha de celebración: 07/09/2011

Fecha de finalización: 09/09/2011

Entidad organizadora: Universidad de Sevilla

Tipo de entidad: Universidad

Publicación en acta congreso: Si

Con comité de admisión ext.: Si

Forma de contribución: Artículo científico

Antonio José del Ama Espinosa; Aikaterini D. Koutsou; Juan Camilo Moreno Sastoque; Ana de los Reyes Guzmán; Ángel Gil Agudo; José Luis Pons Rovira. "Libro de actas de las XXXII Jornadas de Automática". 2011. ISBN 9788469464540

63 Título del trabajo: Configuración el laboratorio para el estudio cinético y cinemático del miembro superior de la persona con lesión medular durante la propulsión en silla de ruedas

Nombre del congreso: 46 Congreso de la Sociedad Española de Rehabilitación y Medicina Física (SERMEF)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Ciudad de celebración: Zaragoza, Aragón, España

Fecha de celebración: 20/05/2008

Fecha de finalización: 23/05/2008

Entidad organizadora: Sociedad Española de Rehabilitación y Medicina Física

Tipo de entidad: Entidad Empresarial

Con comité de admisión ext.: Si

Ángel Gil-Agudo; Antonio J. del-Ama; Enrique Pérez; Ana de los Reyes; Antonio Sánchez Ramos.

64 Título del trabajo: Determinación de la presión óptima de inflado en los cojines de aire en personas con lesión medular

Nombre del congreso: 46 Congreso de la Sociedad Española de Rehabilitación y Medicina Física (SERMEF)

Tipo evento: Congreso

Ámbito geográfico: Nacional

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

Intervención por: Revisión previa a la aceptación

Ciudad de celebración: Zaragoza, Aragón, España

Fecha de celebración: 20/05/2008



- 68** **Título del trabajo:** Buttock-Seat cushion interface pressure in acute spinal cord injury patients
Nombre del congreso: 15TH European congress of Physical and Rehabilitation Medicine
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Unión Europea
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación (comunicación oral)
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de celebración: 20/05/2006
Fecha de finalización: 20/05/2006
Entidad organizadora: European Society of Physical **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones & Rehabilitation Medicine
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Ángel Gil-Agudo; Ana I. de la Peña; Antonio J. del-Ama; Enrique Pérez-Rizo; Carmen Valdizán; Julio Gómez-Soriano.
- 69** **Título del trabajo:** Kinematic analysis of influence of ambulatory technical aids on gait after incomplete spinal cord injury
Nombre del congreso: 15TH European congress of Physical and Rehabilitation Medicine
Tipo evento: Congreso **Ámbito geográfico:** Unión Europea
Tipo de participación: Participativo - Ponencia oral **Intervención por:** Revisión previa a la aceptación (comunicación oral)
Autor de correspondencia: No
Ciudad de celebración: Madrid, Comunidad de Madrid, España
Fecha de celebración: 20/05/2006
Fecha de finalización: 20/05/2006
Entidad organizadora: European Society of Physical **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones & Rehabilitation Medicine
Con comité de admisión ext.: Si
Forma de contribución: Artículo científico
Ángel Gil-Agudo; Enrique Pérez-Rizo; Antonio J. del-Ama; Ana I. de la Peña; Carmen Valdizán; Julio Gómez-Soriano.

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

Comités científicos, técnicos y/o asesores

Título del comité: Comisión de Ingeniería médica y Sanitaria
Primaria (Cód. Unesco): 331499 - Otras
Entidad de afiliación: COLEGIO OFICIAL DE INGENIEROS INDUSTRIALES DE MADRID
Ciudad entidad afiliación: Madrid, España
Fecha de inicio: 01/05/2011



Organización de actividades de I+D+i

- Título de la actividad:** XII Simposio CEA de Bioingeniería
Tipo de actividad: Simposio **Ámbito geográfico:** Nacional
Ciudad de celebración: Móstoles, Comunidad de Madrid, España
Entidad convocante: COMITE ESPAÑOL DE AUTOMATICA DE LA IFAC
Modo de participación: Presidente
Nº de asistentes: 50
Fecha de inicio-fin: 03/06/2021 - 04/06/2021 **Duración:** 2 días
- Título de la actividad:** Robotic and neuroprosthetic balance management approaches for walking assistance
Tipo de actividad: Sesión especial en congreso **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: Pisa, Italia
Entidad convocante: International Symposium on Wearable Robotics **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Modo de participación: Organizador
Fecha de inicio-fin: 16/10/2018 - 16/10/2018 **Duración:** 1 día
- Título de la actividad:** WS1: Design and development of wearable robotic exoskeletons: a personalized design perspective for next-generation devices
Tipo de actividad: Taller formativo en escuela de verano **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: Baiona, Galicia, España
Entidad convocante: 2018 Summer School on Neurorehabilitation **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Modo de participación: Organizador
Fecha de inicio-fin: 16/09/2018 - 19/09/2018 **Duración:** 4 días
- Título de la actividad:** Training and careers in Biomedical Engineering
Tipo de actividad: Mesa redonda **Ámbito geográfico:** Internacional no UE
Ciudad de celebración: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Entidad convocante: I International Congress on Neurorehabilitation **Tipo de entidad:** Asociaciones y Agrupaciones
Modo de participación: Organizador
Fecha de inicio-fin: 16/11/2012 - 16/11/2012 **Duración:** 1 día

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

- Nombre de la actividad:** EU2020 Eurobench Project, 1FSTP
Funciones desempeñadas: Revisión de proyectos
Entidad de realización: Consejo Superior de Investigaciones Científicas **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Modalidad de actividad: Revisión de propuestas de proyectos **Frecuencia de la actividad:** 1
Sistema de acceso: Con o sin publicidad de la decisión **Ámbito geográfico:** Unión Europea
Fecha de inicio-fin: 01/11/2018 - 15/07/2019



- 2** **Nombre de la actividad:** Evaluación de proyectos en 4 convocatorias
Funciones desempeñadas: Evaluación de proyectos de I+D
Entidad de realización: Ministerio de Ciencia e Innovación **Tipo de entidad:** Agencia de evaluación
Ámbito geográfico: Nacional
Fecha de inicio: 01/01/2021

Otros méritos

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

- 1** **Entidad de realización:** Instituto de Automática Industrial **Tipo de entidad:** Agencia Estatal
Ciudad entidad realización: Arganda del Rey, Comunidad de Madrid, España
Fecha de inicio-fin: 01/04/2008 - 12/12/2012
Objetivos de la estancia: Invitado/a
Tareas contrastables: Investigación y desarrollo en robótica de rehabilitación, exoesqueletos de miembro inferior
- 2** **Entidad de realización:** Human Research Laboratories **Tipo de entidad:** Universidad
Facultad, instituto, centro: University of Pittsburgh
Ciudad entidad realización: Pittsburgh, Estados Unidos de América
Fecha de inicio-fin: 02/07/2007 - 11/08/2007
Objetivos de la estancia: Invitado/a
Tareas contrastables: Investigación y estudio de tecnologías de asistencia e ingeniería de rehabilitación

Ayudas y becas obtenidas

- 1** **Nombre de la ayuda:** Becas para la asistencia a actividades formativas de larga duración para una estancia en Centro de prestigio
Ciudad entidad concesionaria: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Finalidad: Estancia formativa
Entidad concesionaria: Instituto de Ciencias de la Salud **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Importe de la ayuda: 2.400 €
Fecha de concesión: 24/08/2009
Fecha de finalización: 01/12/2009
Entidad de realización: Instituto de Automática Industrial
- 2** **Nombre de la ayuda:** Becas para formación de recursos humanos en Ciencias de la Salud.
Ciudad entidad concesionaria: Toledo, Castilla-La Mancha, España
Finalidad: Estancia formativa
Entidad concesionaria: Instituto de Ciencias de la Salud **Tipo de entidad:** Instituciones Sanitarias
Importe de la ayuda: 1.814 €
Fecha de concesión: 11/08/2010
Entidad de realización: Universidad Carlos III de Madrid



Sociedades científicas y asociaciones profesionales

Nombre de la sociedad: Comité de Ingeniería Médica y sanitaria

Entidad de afiliación: COLEGIO OFICIAL DE INGENIEROS INDUSTRIALES DE MADRID

Ciudad entidad afiliación: Madrid, España

Fecha de inicio: 05/2011

Redes de cooperación

1 Nombre de la red: EU COST Action on Wearable Robots for Augmentation, Assistance or Substitution of Human Motor Functions

Identificación de la red: CA16116

Fecha de inicio: 15/03/2017

Duración: 4 años - 6 meses

2 Nombre de la red: REASISTE - RED IBEROAMERICANA DE REHABILITACION Y ASISTENCIA DE PACIENTES CON DAÑO NEUROLOGICO MEDIANTE EXOESQUELETOS ROBOTICOS DE BAJO COSTE

Identificación de la red: 216RT0504

Entidad/es participante/s: TECHNAID; S.L.; Escuela Colombiana de Ingeniería; Tecnológico de Monterrey; Universidad Católica; Universidad Miguel Hernández de Elche; Universidad Santiago de Cali; Universidad del Valle; Universidade Federal do Espírito Santo; Consejo Superior de Investigaciones Científicas; Instituto Nacional de Tecnología Industrial; Hospital Jose Nestor Lencinas; Hospital Nacional de Paraplégicos; ANDITEC – Tecnologías de Rehabilitação LDA.; Corporación de Rehabilitación Club Leones Cruz del Sur

Fecha de inicio: 01/01/2016

Tipo de entidad: ; Universidad; Universidad; Universidad; Universidad; Universidad; Universidad; Agencia Estatal; Organismo Público de Investigación; Instituciones Sanitarias; Instituciones Sanitarias; Centro Tecnológico; Asociaciones y Agrupaciones

Premios, menciones y distinciones

Descripción: Premio a la Innovación Tecnológica 2011

Entidad concesionaria: Fundación Rodolfo Benito Samaniego

Tipo de entidad: Fundación

Ciudad entidad concesionaria: Alcalá de Henares, Comunidad de Madrid, España

Fecha de concesión: 11/03/2011

Acreditaciones/reconocimientos obtenidos

1 Descripción: Profesor Titular de Universidad

Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación

Fecha del reconocimiento: 21/06/2021

Tipo de entidad: Agencia Nacional de Evaluación



2 **Descripción:** Profesor Ayudante Doctor
Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación
Fecha del reconocimiento: 02/06/2015

Tipo de entidad: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación

3 **Descripción:** Profesor Contratado Doctor
Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación
Fecha del reconocimiento: 02/06/2015

Tipo de entidad: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación

4 **Descripción:** Profesor de Universidad Privada
Entidad acreditante: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación
Fecha del reconocimiento: 02/06/2015

Tipo de entidad: Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación