

Parte A. DATOS PERSONALES

| | |
|-----------|------------|
| Fecha CVA | 06/11/2024 |
|-----------|------------|

| | | |
|-----------|--------------------|--|
| Nombre | Ángel Gaspar | |
| Apellidos | González Rodríguez | |

A.2. Formación académica

| | | |
|------------------|-------------|------|
| Título de doctor | Universidad | |
| Doctor | de Sevilla | 2006 |

A.3. Indicadores generales de la calidad de la producción científica

| Indicador | |
|--------------------------|------------|
| Número de sexenios | 3 |
| Fecha del último sexenio | Mayo /2023 |
| Indice H | 12 |

Parte B. Resumen libre del currículum

El investigador ha estado trabajando principalmente en el campo de la optimización de parques eólicos, especialmente offshore. Previamente ha trabajado en el campo de los robots caminantes, y actualmente también en el de los robots de cinemática paralela guiados por cables.

Durante la pandemia, diseñó por sí solo un ventilador ciclado (respirador artificial) para asistir a pacientes de COVID.

Como profesor titular, imparte clases de robótica industrial, y programación de PLCs y microcontroladores.

Parte C. Méritos más relevantes (ordenados por tipología)

C.1. Publicaciones (últimos diez años)

Evaluation of Two Tension Sensors for Cable-Driven Parallel Manipulators. Journal of Field Robotics. (October 2024) <https://doi.org/10.1002/rob.22445>

The effect of hydropower bidding strategy on the iberian day-ahead electricity market (2024), Energy Strategy Reviews, Volume 55, <https://doi.org/10.1016/j.esr.2024.101517>

A novel design for fully constrained planar Cable-Driven Parallel Robots to increase their wrench-feasible workspace. Mechanism and Machine Theory (2023). 180, pp. 1-18.

Unveiling Inertia Constants by Exploring Mass Distribution in Wind Turbine Blades and Review of the Drive Train Parameters. Machines (2023): Machinery and Automation. 11, pp. 1-22.

Multi-objective optimization of a uniformly distributed offshore wind farm considering both economic factors and visual impact. Sustainable Energy Technologies and Assessments (2022). 52, p. 1-13.

A league-winner algorithm for defect classification in an industrial web inspection system. Expert Systems With Applications (2021). 175,

Optimal micro-siting of weathervaning floating wind turbines. Energies. (2021) 14, p. 886-

Realistic optimization of parallelogram-shaped offshore wind farms considering continuously distributed wind resources. Energies (2021). 14,

Optimal wind-turbine micro-siting of offshore wind farms: A grid-like layout approach. Applied Energy (2017). 200, p. 28-38.

On the effects of the design of cable-Driven robots on kinematics and dynamics models accuracy. Mechatronics (2017). 43, p. 18-27.

Review of offshore wind farm cost components. Energy for Sustainable Development (2017) 37, p. 10-19.

A new algorithm to maintain lateral stabilization during the running gait of a quadruped robot. Robotics and Autonomous Systems (2016). 83, p. 57-72.

An indicator to objectively quantify the visual impact of an offshore wind farm. Journal of Renewable and Sustainable Energy (2016). 8,

Spectrum Vibration Absorption System based on a new Variable Stiffness Spring. Iberoameric. Journal of Automation and Industrial Computing (2016). 14, p. 167-173.

Maximizing the overall production of wind farms by setting the individual operating point of wind turbines (2015). Renewable Energy. 80, p. 219-229.

Improving the energy efficiency and speed of walking robots (2014) Mechatronics Volume 24, Issue 5, August 2014, Pages 476-488.

Reducing computational effort in the calculation of annual energy produced in wind farms. Renewable & Sustainable Energy Reviews (2014). 43, p. 656-665.

C.2. Proyectos

Prototipo de ventilador ciclado para pacientes de COVID-19 (ver en <https://mecatrond.com/cycled-ventilator/>)

C.3. Contratos y méritos tecnológicos y de transferencia

Mejora de un nuevo dispositivo para la determinación del rebote vertical de un balón. 2019-2019. €6,050.

Sistema de inspección continua para láminas de PET. 2015-2016. €20,000.00.

Tromómetro para el entrenamiento del seguimiento de trayectorias. Universidad de Jaén, Departamento de Psicología. 2015-2016.

Control de un robot cuadrúpedo. 2013-2013. €8,265.00

C.4. Patentes

Dispositivo de apuntamiento. 2018. Universidad de Jaén.

Estancias en el extranjero:

- 3 meses (1 de Julio 1998 a 30 de Septiembre de 1998) en ABB Corporate Research, Vaasa, Finlandia
- 3 meses (1 de Junio de 2006 a 31 de Agosto de 2006) en Lund Institute of Technology, Lund University, Suecia
- 4 meses (1 de Septiembre de 2023 a 12 de Enero de 2024) en University of Cassino and Southern Lazio, Italia