


**VIERNES 1 DE JULIO**

<b>Aula:</b>	<b>AIR-NOSTRUM</b>	<b>Horario:</b>	<b>10:00 a 12:00</b>
<b>Título:</b>	<b>Quality@AMG</b>		
<b>Resumen:</b>	Self introduction, Company presentation, Quality@AMG, Secure maturity level and release a part for serial produccion, Q & A session		
<b>Ponente:</b>		<b>Florin Marinescu. Qualitätsmanagement Baureihen. Elektrik/Elektronik Mercedes-AMG GmbH</b>	

**LUNES 4 DE JULIO**

<b>Aula:</b>	<b>N14</b>	<b>Horario:</b>	<b>10:00 a 12:30</b>
<b>Título:</b>	<b>Fabricación aditiva: de la fabricación de prototipos a la fabricación industrial (I)</b>		
<b>Resumen:</b>	Fabricación aditiva de prototipos, Fabricación aditiva a nivel industrial: retos y dificultades, Metodología de optimización del diseño de piezas para procesos aditivos, Conclusiones		
<b>Ponente:</b>		<b>David Blanco Fernández. Dr. Ingeniero Industrial Coordinador del Máster Universitario en Ingeniería Mecatrónica de la Universidad de Oviedo, y coordinador del grupo de investigación en fabricación aditiva ARAMO</b>	

**MARTES 5 DE JULIO**

<b>Aula:</b>	<b>N14</b>	<b>Horario:</b>	<b>10:00 a 12:30</b>
<b>Título:</b>	<b>Fabricación aditiva: de la fabricación de prototipos a la fabricación industrial (II)</b>		
<b>Resumen:</b>	Fabricación aditiva de prototipos, Fabricación aditiva a nivel industrial: retos y dificultades, Metodología de optimización del diseño de piezas para procesos aditivos, Conclusiones		
<b>Ponente:</b>	<b>Dr. David Blanco Fernández</b>		


**MIÉRCOLES 6 DE JULIO**

<b>Aula:</b>	<b>AITANA</b>	<b>Horario:</b>	<b>11:00-13:30</b>
<b>Título:</b>	<b>Jornada MSC Software</b>		
<b>Resumen:</b>	Introducción al Análisis Dinámico Multicuerpo con MSC.Adams		
<b>Ponentes:</b>	 	<b>Ismael Sánchez Ramos. MSC SOFTWARE S.A. Technical Consultant</b> <b>Natalia Pozhilova. Technical Consultant.</b>	

**JUEVES 7 DE JULIO**

<b>Aula:</b>	<b>AIR-NOSTRUM</b>	<b>Horario:</b>	<b>9:00-10:00</b>
<b>Título:</b>	<b>Robótica Industrial, tradicional y colaborativa</b>		
<b>Resumen:</b>	Tipos de robots industriales, Robótica colaborativa, Aplicaciones principales		
<b>Ponente:</b>		<b>Alberto Garés. Ing. Informático. Executive MBA.</b> Asea Brown Boveri S.A. DMRO Robotics.	
<b>DESCANSO 15 min</b>			
<b>Aula:</b>	<b>AIR-NOSTRUM</b>	<b>Horario:</b>	<b>10:15-11:15</b>
<b>Título:</b>	<b>Accionamientos para robótica</b>		
<b>Resumen:</b>	Generalidades, Dimensionamiento de los accionamientos, Sistema de frenado, Sistema de Control		
<b>Ponente:</b>		<b>Dr Héctor Zelaya de la Parra, Principal Researcher</b> ABB Corporate Research, Vasteras, Suecia	
<b>DESCANSO 30 min</b>			
<b>Aula:</b>	<b>AIR-NOSTRUM</b>	<b>Horario:</b>	<b>11:45-12:45</b>
<b>Título:</b>	<b>Problemas típicos en Robótica : Reflexiones de tensión</b>		
<b>Resumen:</b>	Teoría, Ejemplos y Soluciones		
<b>Ponente:</b>	<b>Dr. Héctor Zelaya de la Parra</b>		

**VIERNES 8 DE JULIO**

<b>Aula:</b>	<b>AIR-NOSTRUM</b>	<b>Horario:</b>	<b>10:00-11:00</b>
<b>Título:</b>	<b>Mecatrónica en Ejercito de tierra.</b>		
<b>Resumen:</b>	Sistemas mecatrónicos utilizados por las diferentes unidades del Ejército de Tierra		
<b>Ponente:</b>		<b>Tte. CIPET Roberto Molina Martinez</b> Batallón de Cooperación Cívico Militar I (MCIMIC I) Acuartelamiento San Juan de la Ribera. Valencia  (Ex Alumno ETSID)	

Dirigido preferentemente a los alumnos del Master de Ingeniería Mecatrónica y al resto de alumnos de la ETSID hasta llenar el aforo.

Colaboran:



**UNIVERSITAT  
POLITÈCNICA  
DE VALÈNCIA**

**PROGRAMA "AYUDAS DE MOVILIDAD PARA  
PROFESORES VISITANTES, EN MÁSTERES  
UNIVERSITARIOS PARA EL CURSO 2015/16"**