
INFORME DE GESTIÓN

2022/2023

calidadUPV

MASTER UNIVERSITARIO EN INGENIERÍA
MECATRÓNICA POR LA UNIVERSITAT
POLITÈCNICA DE VALÈNCIA

ETSI Aeroespacial y Diseño Industrial

Objetivo.

Objetivo del informe:

- Analizar la información cuantitativa y cualitativa proporcionada por el SIQ UPV al objeto de proponer acciones de mejora.

- Analizar y rendir cuentas del desarrollo de las acciones de mejora propuestas en ediciones anteriores.

El informe ha sido elaborado por la Comisión Académica del Título, compuesta por:

Dirección académica del título a cargo de: PEDROSA SANCHEZ, ANA MARIA

Nombre	En calidad de
GARCIA RODRIGO, ADRIAN	Alumno/a
TEJEDOR GARCIA, ANA ATHENEA	Alumno/a
SAMPER MARTINEZ, M ^a AMPARO	Jefe de los Servicios Administrativos
BLASCO GIMENEZ, RAMON MANUEL	Personal Docente E Investigador
CUADRADO IGLESIAS, JUAN IGNACIO	Personal Docente E Investigador
GIMENO SALES, FRANCISCO JOSE	Personal Docente E Investigador
PUCHE PANADERO, RUBEN	Personal Docente E Investigador
SERRANO MARTIN, JUAN JOSE	Personal Docente E Investigador
MONSORIU SERRA, JUAN ANTONIO	Presidente/a
YUSTE PEREZ, PEDRO	Secretario/a
TORREJON GARCIA, M ^a ELENA	Vocal

1. Análisis del funcionamiento y resultados del título

Fuente: Sistema de Información UPV Mediterrània

Nivel 1. Indicadores de actividad	Actividad docente			Actividad investigadora	Demanda	
	IAD ponderado	Tasa de PDI Doctor	Tasa de PDI a tiempo completo	IAI ponderado	Tasa de matriculación	Tasa oferta y demanda
Meta actual	NP	95	95	NP	100	200
Resultado 22/23	4.95	91.18	88.24	4.5	92	290
Meta propuesta	NP	95	95	NP	100	200

NP: No procede

Nivel 1. Indicadores de actividad del Título

1. Actividad docente:

Los tres indicadores de la actividad docente (IAD ponderado, PDI doctor y PDI a tiempo completo) muestran un valor en descenso respecto al curso pasado, situándose por debajo del valor medio de los últimos 4 años. Su variación no parece alarmante ya que en los últimos años aparecen valores similares sin establecerse ninguna tendencia, tratándose, por tanto, de una fluctuación normal. Tampoco se encuentran demasiado lejos de la media de la universidad.

La Tasa de PDI Doctor y de PDI a Tiempo Completo por encima de lo establecido en el RD 640/2021.

Se concluye que es evidente que podrían mejorarse más los tres indicadores, aunque su valor no es excesivamente preocupante.

2. Actividad investigadora:

El índice de actividad investigadora ha evolucionado de forma ascendente con respecto a los años anteriores, situándose en el valor máximo de los últimos cuatro años.

3. Demanda:

La tasa de matriculación y la tasa de oferta y demanda se han visto reducidas el último curso. No obstante, se

encuentran por encima de la media de la Universidad. Ambas están próximas a la fluctuación habitual quedando cercanas a la media de los últimos cuatro años. En los dos casos, se sigue superando el umbral establecido por la UPV.

Justificación de las nuevas metas planteadas:

En general, en los indicadores analizados se observan pequeñas fluctuaciones similares a las de años anteriores, en ocasiones al alza y en ocasiones a la baja, sin mostrar ninguna tendencia. No procede modificar metas ni proponer acciones de mejora.

Nivel 2. Indicadores de resultados	Docencia				Internacionalización			Empleabilidad		
	Tasa de graduación	Tasa de abandono inicial	Tasa de eficiencia	Tasa de rendimiento	Número de alumnos de intercambio recibidos	Porcentaje de alumnos titulados que han realizado intercambio académico	Porcentaje de estudiantes de nacionalidad extranjera	Porcentaje de alumnos titulados que han realizado prácticas en empresa	Porcentaje de no desempleados (encuesta a los 3 años)	Autoeficacia a los tres años
Meta actual	80	10	90	94	6	10	10	80	100	5.25
Memoria Verificación	80	10	90							
Resultado 22/23	57.14	9.76	93.77	94	1	16.13	14.89	64.52	100	6.85
Meta propuesta	80	10	90	94	6	10	10	80	100	6 *

Nivel 2. Indicadores de resultados del Título.

1. Docencia:

La tasa de graduación se encuentra ligeramente por debajo de la media de la UPV. Se observa que por segundo año consecutivo ha descendido con respecto al anterior.

Es cierto que, al tener un número de alumnos reducido, las estadísticas se disparan con pequeñas variaciones. En el curso 2022, de los 42 alumnos que se matricularon de TFM, 7 de ellos se desmatricularon y 8 no presentaron el trabajo. Las razones son diversas: no superar alguna asignatura, inversión de tiempo en prácticas en empresa e incluso abandono por estar contratado en una empresa.

Este indicador preocupa a la dirección del título, dado que está lejos de la meta propuesta en la memoria de verificación, por lo que se va a abrir una nueva acción de mejora (2187_2022_01) con la que, además de identificar las posibles causas, trate de articular mecanismos para buscar una posible solución.

La tasa de abandono inicial ha descendido ligeramente cumpliendo el compromiso expresado en la memoria de verificación. La tasa de eficiencia es muy satisfactoria, manteniéndose por encima de la meta propuesta.

Finalmente, la tasa de rendimiento rompe la tendencia descendente de los último tres cursos superando el valor medio de los últimos cursos, se sitúa muy cerca el tercer cuartil de la universidad.

2. Internacionalización:

Desciende por segundo año el número de estudiantes recibidos con respecto al año anterior, alejándonos de la meta.

Por otro lado, el porcentaje de titulados que han realizado intercambio académico ha vuelto a crecer con respecto al curso anterior, ubicando al Máster por encima de la media de la Universidad y por encima de la meta.

Respecto al porcentaje de estudiantes de nacionalidad extranjera, ha sufrido un ligero descenso que no es preocupante ya que se sigue estando por encima de la media de los otros cursos y superando la meta propuesta.

Como comentario adicional, en la titulación son pocos alumnos y lo mismo que sucede con los alumnos de intercambio, de forma que un aumento o disminución de muy pocos alumnos en un año determina variaciones muy importantes.

3. Empleabilidad:

Este curso el porcentaje de estudiantes titulados que han realizado prácticas en empresa se ha visto incrementado como se previó en el informe de gestión del curso pasado, aun así, no se alcanza la meta establecida.

Una posible causa es que durante el primer curso la carga de trabajo es alta, especialmente en el segundo

cuatrimestre, esta situación hace difícil compaginar estudio y prácticas en empresa. Bien es cierto que, durante los meses de verano, los estudiantes podrían adherirse al programa de prácticas, pero es entonces cuando las empresas afines descienden su actividad para poder disfrutar de vacaciones y no hay tanta oferta.

Por otro lado, el hecho de que en el segundo curso la docencia se imparta, exclusivamente, durante el primer cuatrimestre, facilita la realización de prácticas.

Esto justificaría que, en general, el estudiantado prefiera invertir las 900 horas de prácticas durante el segundo curso y renuncie a hacerlo en el primer año. Dicho de otro modo, en primer curso los estudiantes se centran en la docencia y reservan la oportunidad de realizar prácticas para el segundo curso.

El porcentaje de no desempleados a los tres años se mantiene en el 100%, lo cual indica el carácter integrador y transversal de este Máster y el nivel máximo de empleabilidad.

Finalmente, la autoeficacia, aunque ha descendido ligeramente respecto al año anterior, sigue superando la meta propuesta.

Justificación de las nuevas metas planteadas:

Se mantiene la vigilancia respecto a la tasa de graduación.

Se modifica la tasa de eficiencia a 6 dado el historial de evolución de los últimos cursos.

Nivel 3. Indicadores de satisfacción	Profesorado	Alumnado		Titulados	
	Satisfacción media del profesorado con la gestión del título	Satisfacción media del alumnado con la gestión del título	Satisfacción media del alumnado con la docencia impartida en el título	Satisfacción media del titulado con la formación recibida	Satisfacción media del titulado con la formación recibida a los tres años
Meta actual	7.7	7	8	8	8.5
Resultado 22/23	7.34	7.31	8.13	8.04	8.12
Meta propuesta	7.7	7	8	8	8.5

Nivel 3. Indicadores de satisfacción del Título.

1. Profesorado:

Por segundo año consecutivo, ha descendido la satisfacción del profesorado con la gestión del título quedando en esta ocasión por primera vez por debajo de la meta establecida. La participación de este colectivo ha aumentado respecto al curso pasado, pero aún está situada por debajo del 50%. Se cierra la acción de mejora, que se abrió para intentar superar la participación de este colectivo ya que éste se ha visto incrementada durante este curso y se abre la acción 2187_2022_02 para averiguar las causas de este bajo indicador.

2. Alumnado:

El colectivo alumnado ha aumentado su participación en la encuesta de gestión del título, además ha manifestado un nivel de satisfacción superior al de los últimos tres años.

La mayoría de los estudiantes de primer curso respondieron durante la celebración de una clase en la que el profesor interrumpió la docencia. Prácticamente ningún estudiante la había contestado con anterioridad, por lo que esta medida resultó bastante eficaz. Además, la posibilidad de responder mediante el uso de casi cualquier dispositivo móvil y la brevedad de la encuesta facilitó haber resuelto satisfactoriamente la escasa participación de años anteriores.

Lamentablemente, esta medida como mucho puede actuar sobre la mitad de los estudiantes matriculados en el Máster porque el pase de la encuesta se realiza en el segundo cuatrimestre, cuando los estudiantes de segundo curso ya no tienen clase.

La satisfacción media con la docencia impartida en el título ha aumentado ligeramente respecto al curso pasado lo que ha permitido superar, por primera vez en cuatro años, la meta propuesta.

3. Titulados:

La satisfacción media del titulado con la formación recibida a los tres años ha mejorado ligeramente manteniéndose por encima de la meta.

Respecto a la satisfacción del titulado con la formación recibida se eleva por encima de la media de los últimos 4 años pero sin superar aún la meta establecida.

Justificación de las nuevas metas planteadas:

No procede

2. Análisis del nivel de alcance de las competencias

Los datos recopilados por la UPV muestran que a todo el estudiantado se le han evaluado las 13 Competencias Transversales en, al menos una asignatura.

En 8 CT, más del 70% de las evaluaciones tienen asignado nivel A, en las otras 5 CT, la suma de A+B supera el 70% establecido como meta por la universidad.

En el TFM, el alumnado se evalúa con un nivel inferior al que le evalúa el tribunal. La evaluación del tutor de TFM es manifiestamente superior a la de los otros actores.

Respecto a la evaluación de las CT por las asignaturas, únicamente en una de ellas no se evaluaron las CT que tenía asignadas, por esta razón, se propuso la acción de mejora 2187_2020_05 "Revisión de puntos de control de las competencias transversales". Respecto al seguimiento de esta acción de mejora, al modificarse el programa institucional de CT, se decide cerrar ya que ha quedado obsoleta. No obstante, se seguirá haciendo un seguimiento y se comprobará si la firma del acta de la asignatura se bloquea si no están las nuevas 5 CT evaluadas.

3. Análisis de informes de evaluaciones internas y externas

Seguimiento por parte de la Comisión de Calidad UPV

En el informe de gestión del curso anterior, emitido por la comisión de calidad de la UPV fue favorable con dos observaciones:

- Observación 1- Se proponía finalizar la acción de mejora 2187_2019_01 Identificación de causas de la baja tasa de graduación y posibles acciones para su mejora tras no haber conseguido mejorar la tasa de graduación. De hecho, este curso ha vuelto a descender. Respecto a esta acción, se ha solicitado colaboración a los estudiantes que forman parte de la CAT con la intención de elaborar un cuestionario sencillo y más directo para hacer llegar a los estudiantes matriculados en TFM en cursos anteriores y que no han finalizado aún sus estudios.

- Observación 2- La satisfacción del alumnado con la gestión del título estaba por debajo de la meta propuesta, respecto a esta observación, se visitó a los estudiantes durante una clase para realizar la encuesta (como se hacía anteriormente con las encuestas de satisfacción del profesorado). Tanto la participación como el nivel de satisfacción manifestado por el estudiantado aumentaron, de modo que la acción resultó eficaz. Respecto a la mejora de la coordinación horizontal, los comentarios plasmados por los estudiantes en la encuesta de la gestión del título reflejan que sigue siendo necesario hacer dicha coordinación. Por esta razón, se mantiene abierta la acción 2187_2021_03, intensificando su implantación en el segundo cuatrimestre de este curso que es cuando los estudiantes detectan una sobrecarga mayor de trabajo.

Seguimiento y acreditaciones por parte de agencias de calidad (AVAP, ANECA,

El estado de implementación de las recomendaciones del último informe de renovación de la acreditación del título que fue durante el curso 20/21 está casi completo, ya que varias de las acciones han sido trabajadas y cerradas en anteriores informes, quedando pendiente de finalizar 2187-2020-04 "Revisión contenidos según itinerarios" para concluir con las observaciones emitidas en el último informe de AVAP.

4. Análisis de comunicaciones de los grupos de interés

El informe Mistral emitido fue resuelto como NO PROCEDENTE por la Coordinación de Académicas de la DAETSID, por lo que no hay ningún comentario adicional

La observación de PDI en la encuesta de gestión del título consiste en una felicitación por la gestión, se agradece a la vez que nos anima a seguir intentando hacer las cosas mejor cada día.

Respecto a las observaciones de los estudiantes, son todas muy constructivas. La elevada carga de trabajo en el segundo cuatrimestre es una constante. Además de darlo a conocer, proponen la coordinación horizontal a la que se comprometió la dirección de este Máster y que aún tiene presente mediante la acción de mejora 2187_2021_03, dicha coordinación se pondrá en práctica en el segundo cuatrimestre de este curso.

5. Revisión de la información pública

Comprobar que la información publicada en la microweb de la titulación es veraz, pertinente y se encuentra actualizada. En particular:

-Revisar la información estática que aparece en la página principal: <http://www.upv.es/titulaciones/MUIMECA/>

-Revisar la información estática que aparece en '¿Quieres saber más?':

<http://www.upv.es/titulaciones/MUIMECA/info/masinformacionc.html>

-Revisar información publicada por la propia ERT

Resultado de la revisión de la web del título:

Se ha revisado la información en la página web de la titulación. Se ha comprobado que funciona correctamente y que la información necesaria de la titulación es correcta, actualizándose aquella que se

encontraba obsoleta en el momento de esta revisión.

6. Acciones de mejora

Tipos de origen de las acciones de mejora

- A. Nivel de alcance de las competencias transversales.
- B. Seguimiento interno por parte de la CC UPV.
- C. Seguimiento y acreditaciones por parte de agencias de calidad externas.
- D. Comunicaciones de los grupos de interés.
- E. Revisión de la información pública.
- F. Iniciativa propia de los responsables del título.

6.1. Análisis de las actuaciones propuestas en años anteriores

Mejoras en curso

Código	Origen	Acción de mejora	Acciones desarrolladas y resultados
2187_2020_04	C	Revisión contenidos según itinerarios.	Debido a un cambio en la dirección de este máster, queda pendiente de realizar un análisis por parte de la Comisión Académica del Título referente a esta recomendación emitida por el AVAP en su último informe. Se prevé sacar conclusiones durante este curso académico y poder cerrarla en el próximo informe de gestión con las evidencias oportunas para su cumplimiento.
2187_2021_03	D,F	Coordinación horizontal de las asignaturas del segundo semestre	La queja de los estudiantes recae en la carga de trabajo del segundo cuatrimestre, conviene mantener esta acción de mejora de cara a este curso. Mediante consulta a estudiantes que cursaron el segundo semestre el curso pasado, se hará un mapeado de la distribución semanal de la carga de trabajo que invirtieron por asignatura. Por otro lado, se estudiará la posibilidad de reubicar algunas entregas de tareas y trabajos de la manera más consensuada posible entre profesores y estudiantes. Se invitará a una representación de estudiantes a la CAT en la que se trate esta AM.
2187_2021_05	F	Clarificar el alcance de los TFM a través de la rúbrica	Se está realizando una revisión de la rúbrica, en este curso se dará mejor difusión tanto entre profesores como estudiantes.

Mejoras finalizadas

Código	Origen	Acción de mejora	Resultados finales
2187_2019_01	B,F	Identificación de causas de la baja tasa de graduación y posibles acciones para su mejora	Se ha solicitado la colaboración de los estudiantes que pertenecen a la CAT, además de transmitir las dificultades de sus compañeros, aportan ideas de cómo recabar la información de los estudiantes que han abandonado antes de finalizar el título. La información obtenida se puede utilizar para lanzar una nueva acción de mejora enfocada a mejorar la tasa de graduación. (Consultar pdf anexo)

Código	Origen	Acción de mejora	Resultados finales
2187_2019_03	F	Fomentar la participación de los alumnos en las encuestas de satisfacción con la gestión del título y con la docencia impartida.	Se ha comprobado que las acciones realizadas han supuesto un aumento en la participación de la realización de esta encuesta. Se envió reiterativos mails tanto a estudiantes como a profesorado así como su publicidad en las redes sociales de la importancia de la realización de ésta (véase Aviso y publicidad de realizar encuesta de gestión de Títulos.pdf) concluyendo con la visita a las aulas contando con el permiso del docente, e invitar al estudiante que realizara la encuesta en ese mismo instante. Por tanto, consideramos necesario cerrar esta acción y establecer este mecanismo en la gestión ordinaria del título. (Consultar pdf anexo)
2187_2020_05	A	Revisión de puntos de control de las competencias transversales	Además de insistir al profesorado y recordarle la evaluación de las competencias transversales en el momento de cerrar el acta, vemos necesario cerrar esta acción y observar en el próximo IG cómo se ha llevado a cabo la adaptación de las nuevas competencias transversales UPV y su evaluación. (Consultar pdf anexo)
2187_2020_06	C	Establecer calendario de revisión de las acciones de mejora del informe de gestión.	Consideramos conveniente finalizar esta acción al haber introducido este mecanismo en la gestión ordinaria del título. Si bien este curso no se han celebrado las reuniones esperadas para concluir con esta acción, al haber recibido el informe de revisión más tarde de lo habitual, consideramos que ha sido algo puntual que no afectará en sucesivos cursos. (Consultar pdf anexo)
2187_2020_07	B	Fomentar la participación de los profesores en las encuestas de gestión del máster.	Se ha comprobado que las acciones realizadas han supuesto un aumento en la participación de la realización de esta encuesta. Se envió reiterativos mails tanto a estudiantes como a profesorado, además de la publicidad a través de redes sociales de la importancia de la realización de ésta (véase Aviso y publicidad de realizar encuesta de gestión de Títulos.pdf) Por tanto, consideramos necesario cerrar esta acción y establecer este mecanismo en la gestión ordinaria del título. (Consultar pdf anexo)
2187_2021_01	B	Asignar las nuevas competencias transversales UPV a las materias del plan de estudios.	Se han asignado las nuevas competencias transversales desde la aplicación VERIFICA-UPV en el plazo oportuno. (Consultar pdf anexo)
2187_2021_02	B	Asignar los sistemas de evaluación (aprobados en Consejo de Gobierno UPV, 10/03/22), indicando su ponderación mínima y máxima, a las materias del plan de estudios.	Se han asignado los nuevos sistemas de evaluación desde la aplicación VERIFICA-UPV en el plazo habilitado para ello. (Consultar pdf anexo)
2187_2021_04	B	Incorporación en la memoria de verificación la adscripción de la titulación al ámbito de conocimiento: Ingeniería industrial, ingeniería mecánica, ingeniería automática, ingeniería de la organización industrial e ingeniería de la navegación	Se procede a cerrar esta acción una vez valorada como favorable por el AGEST. Se actualizará cuando se adapte la memoria de verificación del Título al RD822/2021

6.2. Propuesta de nuevas acciones de mejora

Código	Origen	Acción de mejora	Motivación
2187_2022_01	B	Articular mecanismos para reducir el abandono en la elaboración del TFM	La tasa de graduación se encuentra por debajo del nivel establecido en la memoria de verificación del título.

Código	Origen	Acción de mejora	Motivación
2187_2022_02	B	Reunión con el profesorado del Máster	En la encuesta de gestión del título, los profesores manifiestan un grado de satisfacción inferior al de cursos anteriores, sin embargo, el único comentario reflejado en dicha encuesta consiste en una felicitación. Se pretende averiguar en qué aspectos no satisface la gestión del título para tratar de mejorarlos.

6.3. Otras acciones de mejora ejecutadas

7. Valoración global del título (autoevaluación)

La formación del egresado del Máster Universitario en Ingeniería Mecatrónica está altamente demandada por la empresa de hoy en día, la alta empleabilidad de la titulación así lo corrobora.

Todos los estudiantes que desean hacer prácticas en empresa tienen la oportunidad de hacerlas, aunque se reservan para el segundo curso en el que la carga lectiva desciende, concretamente, la ausencia de docencia en el segundo cuatrimestre les ofrece una compatibilidad total. La contrapartida es que puede ser la causa de la baja tasa de graduación. En este sentido, los estudiantes, por un lado, ven incrementada sus responsabilidades en la empresa con horarios más amplios o incluso con la necesidad de viajar y, por otro, no siempre pueden transferir a un TFM las temáticas que desarrollan profesionalmente. En cualquier caso, la falta de tiempo provoca que retrasen la entrega y en los casos más dramáticos, desalienta a la realización del TFM.

Respecto a la demanda, el curso pasado se amplió el número de plazas para atender a más solicitudes, sin embargo, este curso ha descendido el número de solicitudes de ingreso a este Máster. Es posible que la oferta cada vez mayor de Másteres, descentralice la demanda.

La valoración global que hacen los estudiantes a los profesores en la encuesta de satisfacción del profesorado en general es muy satisfactoria. De los 31 profesores, 23 superan una puntuación de 7, de los que 20 tienen más de 8.

El compromiso y dedicación del personal de administración y servicios de la ERT son una valiosa ayuda, la comunicación con todos ellos es fluida, lo que contribuye a un gran clima de trabajo.

Los medios de los que dispone tanto la escuela como los departamentos, así como los espacios están perfectamente dotados para la realización de las prácticas.

8. Sugerencias de mejora del SIQ

Opcionalmente evaluad y proponed sugerencias de mejora del sistema de garantía de calidad de los títulos

La plataforma para la realización del IG es muy cómoda e intuitiva. La forma en que va rellenándose la información ayuda a la reflexión.

Sugiero lanzar la encuesta de gestión del título al final del primer cuatrimestre (en enero), esto aumentaría la participación de los estudiantes de segundo curso de este Máster ya que no tienen clase durante el segundo cuatrimestre.

Se agradecerá recibir la valoración de este informe por parte del SIQ lo antes posible para poner en marcha las AM propuestas así como para llevar a cabo las posibles modificaciones sugeridas.

REF
ADOR

ANEXOS

2022/2023

calidadUPV

MASTER UNIVERSITARIO EN INGENIERÍA
MECATRÓNICA POR LA UNIVERSITAT
POLITÈCNICA DE VALÈNCIA

ETSID Diseño Industrial

De: [Adrián García Rodrigo](#)
A: [Ana Maria Pedrosa Sanchez](#)
Asunto: CAUSAS NO ENTREGA TFM
Fecha: jueves, 18 de mayo de 2023 17:27:19

Buenas tardes, Ana.

Como te mencioné la semana pasada, he estado reflexionando y he identificado tres factores que, en mi opinión, marcan la diferencia en cuanto a la falta de TFM defendidos por parte de los alumnos.

Estos son:

1.-Respecto a las disciplinas de los TFM, considero que podría haber una falta de delimitación adecuada. Basándome en mi experiencia en las CAT y al observar las diversas presentaciones de TFM, noto que no se tiene en cuenta un factor tan relevante como el campo de procedencia. Por ejemplo, si soy graduado en ingeniería eléctrica, creo que se debería valorar que, aunque no cumpla con las cinco áreas impartidas en el máster, al menos realice un TFM en el que intente no aplicar los conocimientos adquiridos en mi grado, enfocándome más en aspectos mecánicos, de control, entre otros. Considero que el desarrollo de un TFM implica implementar y complementar la formación obtenida en el máster.

2.-La situación laboral de los alumnos también influye. Como se nos explicó en la presentación del inicio del curso por parte del anterior DAT, este máster tiene una alta tasa de inserción laboral. Sin embargo, basándome en mi experiencia realizando prácticas en empresas durante la carrera, no siempre se consiguen prácticas o contrataciones en puestos de ingeniero. Esto dificulta lo que muchos alumnos desean, que es realizar su TFG/TFM en una empresa para tener un impacto positivo en su carrera y contribuir de alguna manera a la organización. Al final, esto puede generar la posibilidad de una incorporación indefinida a la plantilla. Esto último provoca que por parte de la CAT se denieguen TFM por falta de requisitos, a pesar que se trate de una empresa relacionada con el sector de la mecatrónica.

3.-En relación a mi experiencia en el grado, no he logrado encontrar un catálogo de propuestas de TFM más allá de las que se nos presentan al inicio de algunas asignaturas por parte del profesorado.

Espero que esta información te sea útil.

Si necesitas cualquier otra información, por favor, házmelo saber.

Un saludo.

De: Ana Athenea Tejedor García
A: anpedsan@dimm.upv.es
Cc: "[Adrián García Rodrigo](#)"
Asunto: Re: Detección causas TFM
Fecha: miércoles, 24 de mayo de 2023 14:25:53

Buenas tardes Ana,

Respecto a los TFM, algunos sí que harán caso al correo pero otros no, en cuanto a la encuesta si son respuestas de sí y no, con un texto optativo al final, es más fácil que lo contesten.

Respecto a las preguntas me parecen correctas, igual más que sí y no, seleccionar directamente las causas.

Este año hay un par de personas que se han dejado el TFM porque han encontrado trabajo y no se ven para compaginar las dos cosas y acabar a tiempo.

Saludos,

Athenea

anpedsan@dimm.upv.es escribió:

> Hola:

>

> Como os comenté el otro día, me interesa conocer la perspectiva de los
> estudiantes sobre algunos aspectos del funcionamiento del Máster, y ya os
> comenté que os buscaría para preguntaros de vez en cuando.

>

> Un tema que ha salido en la CAT (no sé si os habíais conectado ya) es que se
> quiere saber la causa por la que algunos estudiantes NO llegan a hacer el
> TFM o tardan mucho en hacerlo (tanto que se llegan a olvidar...)

>

> Decirme vuestra opinión sobre:

>

> * Si el envío de un correo será eficaz
> * En caso de pareceros eficaz ¿enlazo una encuesta de preguntas
> sencillas con respuesta tipo SI/NO y una de texto para añadir información
> adicional? O que se quede en una única pregunta abierta para que se responda
> al correo explicando qué ha pasado
> * Para escribir las preguntas de la encuesta (también para dar alguna
> idea si opto por una única de respuesta abierta), ¿qué causas pensáis que
> hay detrás del abandono?

>

> * Olvido
> * No encuentro tutor
> * Decepción con el Máster
> * No encuentro tema
> * Me pongo a trabajar y no me "hace falta"
> * No me veo capaz de hacerlo
> * Lo empecé y no sé cómo seguir
> * Lo empecé y no tengo apoyo suficiente del tutor

> * Temas económicos

>

> No sé cómo tenéis de tiempo, seguro que no os sobra, podemos hablarlo por
> aquí, pero si os viene mejor que lo hablemos en persona, por mi parte no hay
> problema.

>

> Gracias de antemano por vuestra ayuda.

>

> Un saludo,

>

>

>

>

>

> _____
> Ana M. Pedrosa Sánchez

>

> Prof. Contratada Doctor

>

> Instituto Universitario de Ingeniería Mecánica y Biomecánica

>

> Departamento de Ingeniería Mecánica y de Materiales

>

> Universitat Politècnica de València

De: Calidad ETSID
 A: "mascara@mot.upv.es"; "Mª Pilar Molina Palomares"; "ehurtado@die.upv.es"; "ymata@mcom.upv.es"; "Gabriel Songel Gonzalez"; "Lorenzo Solano Garcia"; "bbernand@upv.es"; "RUBEN PUCHE PANADERO"; "atorregi@mot.upv.es"; "Bernardo Vicente Tornos Martinez"
 Cc: Subdirección Ordenación Académica ETSID
 Asunto: DAT Encuesta de gestión de título
 Fecha: viernes, 20 de mayo de 2022 13:43:00
 Archivos adjuntos: jmspe013.png
 jmspe001.png
 jmspe002.png

Buenas tardes,

Quería informaros que hemos enviado un mail a algunos profesores que imparten docencia en los títulos para que puedan ayudarnos a involucrar a los alumnos en la realización de la encuesta de gestión que se lanzó el 07 de mayo y estará activa unos 15 días.

Como ya sabemos, el índice de participación en esta encuesta por parte del alumnado es realmente bajo y siempre es toque de atención tanto en los informes de gestión como en los informes de AVAP, a ver si con esta iniciativa podemos subir y mejorar los datos.

También lo hemos puesto en las redes sociales para que haya la mayor difusión posible.



Os adjunto más abajo el mail que he enviado para que podáis echarle un vistazo.

Por mi parte, nada más.

Saludos,

Elena Torrejón García
 Escuela Técnica Superior de Ingeniería del Diseño
 Técnico de Gestión Administrativa
 Móvil: 673 93 00 10 - Extensión -11825
 Universitat Politècnica de València
 Camino de Vera s/nº
 Edificio 7B
 46022 Valencia



Buenos días,

Estamos pidiendo colaboración para promover que los alumnos realicen la encuesta de Gestión de Títulos.

El motivo es que el índice de participación de éstos es muy bajo y es siempre punto de atención tanto en los informes anuales de gestión del título como en los informes del AVAP.

Desde la dirección necesitamos contar contigo, si no tienes inconveniente, para que en tu sesión de clase de esta semana o la próxima como muy tarde, invites a los alumnos a que realicen la encuesta desde su móvil, solo les va a llevar 1 minuto ya que son 7 preguntas.

Hemos elegido estas asignaturas para poder llegar al máximo de alumnos posibles. A continuación os detallo la asignatura y el grupo para que no tengáis duda.

GRADO ELECTRONICA								
PRIMERO			SEGUNDO			TERCERO		
TA1 Y TA3	TA2	TA3 Y TA1	TA1	TA2	TA3	TA1	TA2	TA3
MATEMATICAS I	QUIMICA	MATEMATICAS I	ESTADISTICA	ESTADISTICA	ELECTRÓNICA ANALOGICA	INSTRUMENTACIÓN ELECTRÓNICA	INFORMATICA INDUSTRIAL II	
ESTHER SANABRIA	TERESA PARDO	ESTHER SANABRIA	FORTUNATO CRESPO	SUITBERTO CABRERA	ENRIQUE BERJANO	SALVADOR COLL	JUAN VTE. CAPELLA	JUAN CARLOS MARTÍNEZ

Es importante que los alumnos sepan que la realización de esta encuesta hace que podamos realizar mejoras ante las deficiencias detectadas.

La manera de acceder a la encuesta es la siguiente:

- El acceso a la misma puede realizarse desde:
 - a. el correo electrónico enviado el martes 17 de invitación con un enlace a su encuesta (IMPORTANTE: Los enlaces son personales e intransferibles).
 - b. desde la Intranet (Sección Servicios, apartado Evaluación, Planificación y Calidad -> Encuestas de satisfacción)
 - c. Página de entrada a poliformaT.

Si tenéis alguna duda o pregunta, no dudéis en llamarme.

Gracias por vuestra colaboración.

Un saludo,

Elena Torrejón García
 Escuela Técnica Superior de Ingeniería del Diseño
 Técnico de Gestión Administrativa
 Móvil: 673 93 00 10 - Extensión -11825
 Universitat Politècnica de València
 Camino de Vera s/nº
 Edificio 7B
 46022 Valencia



GRADO DE DISEÑO INDUSTRIAL Y DESARROLLO DE PRODUCTOS					
PRIMERO		SEGUNDO		TERCERO	
TA1	TA2	TA1	TA2	TA1	TA2
EXPRESIÓN GRÁFICA II	FISICA	DAO	DAO	DISEÑO CONCEPTUAL	DISEÑO CONCEPTUAL
TERESA MAGAL	VANESA CUENCA	MONICA VALLS	BRUNO PERELLO	JOSE MIGUEL ABARCA	JOSE MIGUEL ABARCA

GRADO AEROESPACIAL					
PRIMERO		SEGUNDO		TERCERO	
TA1	TA2	TA1	TA2	TA1	TA2
FISICA	MATEMATICA S I	RESISTENCIA MATERIALES		INGENIERIA AEROPORTUARIA	
JOSE A. GOMEZ	MAITE CAPILLA	ANTONIO AGÜERO		IGNACIO DESPUJOL	

GRADO MECÁNICA						
PRIMERO			SEGUNDO		TERCERO	
TA1	TA2	TA3	TA1 y TA2	TA3	TA1	TA2 y TA3
FISICA DE ESPEC.	FISICA DE ESPEC.	MATEMATICA S I	MECANICA DE FLUIDOS	TECNOLOGIA ELÉCTRICA	ECI I	ELECTRONICA Y AUTOMATICA
BERNABÉ MARÍ	JUAN A. SANS	JOAQUÍN MORENO	RICARDO COBACHO	VICENTE LEÓN	ISABEL GASCH	ROBERTO CAPILLA

GRADO ELECTRONICA								
PRIMERO			SEGUNDO			TERCERO		
TA1 Y TA3	TA2	TA3 y TA1	TA1	TA2	TA3	TA1	TA2	TA3
MATEMATICAS I	QUIMICA	MATEMATICAS I	ESTADISTICA	ESTADISTICA	ELECTRÓNICA ANALOGICA	INSTRUMENTACIÓN ELECTRÓNICA	INFORMATICA INDUSTRIAL II	
ESTHER SANABRIA	TERESA PARDO	ESTHER SANABRIA	FORTUNATO CRESPO	SUITBERTO CABRERA	ENRIQUE BERJANO	SALVADOR COLL	JUAN VTE. CAPELLA	JUAN CARLOS MARTÍNEZ

GRADO ELECTRICA			
PRIMERO		SEGUNDO	TERCERO
TA1		TA1	TA1
CIRCUITOS ELECTRICOS		MAQUINAS ELECTRICAS	INSTALACIONES ELECTRICAS
ROSER SABATER		ELIAS HURTADO /RUBEN	ANTONIO FAYOS

MASTER UNIVERSITARIO INGENIERIA DEL DISEÑO			
MATERIA: modelos, métodos...	MATERIA: Diseño Gráfico y Gestión...	MATERIA: Diseño Estratégico..	MATERIA: Producto de Uso Colectivo
32514 Modelos informáticos...	32517 Diseño de Productos Gráficos	32529 Innovation and desig	32533 Diseño y Espacio Público
Miguel A. Agustín	Olga Ampuero	Francisco Gaspar	Antonio M. Sintas

MASTER UNIVERSITARIO MECATRONICA

32912 Diseño mediante elementos finitos

Jose Enrique Tarancón

MASTER MANTENIMIENTO

33063 Técnicas de Monitorizado

Jose Miguel Salavert



UNIVERSITAT
POLITÈCNICA
DE VALÈNCIA



Escuela Técnica Superior de Ingeniería del Diseño

[Mail para el estudiantado](#)

[Mail para el profesorado](#)

[Información redes sociales](#)



Detalle de mensaje (Terminado)

Fecha

2023-05-24 10:39:40

Correctos

3824

Erróneos

0

Pendientes

0

Asunto

Enquesta d'opinió sobre la gestió de títols oficials / Encuesta de opinión sobre la gestión de títulos

Texto (HTML)

La ETSID, us anima a participar en aquesta enquesta, a fi de millorar les nostres titulacions.

Gràcies! Salutacions.

La ETSID, os anima a participar en esta encuesta, al objeto de mejorar nuestras titulaciones.

Gracias! Un saludo.

Benvolgut alumnat,

La UPV té implantat un sistema de garantia de qualitat per als seus títols oficials que permet als responsables dels mateixos definir i desenvolupar accions de millora.

Per a açò es fa necessari recaptar l'opinió dels diferents grups d'interès implicats sobre la gestió del títol. Atès que participes aquest curs 2022/2023 en un o diversos títols com a docent, sol·licitem la teua col·laboració per a respondre al següent qüestionari web. Emplenar-ho no et portarà més d'un parell de minuts per títol (fins a un màxim de 5 títols si participes en diversos), ja que només consta de 7 preguntes curtes.

<https://encuesta.upv.es/index.php/298425?token=f4GhCoJblqEnkhn&lang=es>

Aquest enllaç a l'enquesta és personalitzat, no s'ha de compartir. També està disponible en la teua intranet, en la Secció Serveis, sota l'apartat Avaluació, Planificació i Qualitat: Enquestes



...a con la dirección, por una cordial saludo.

Servei d'Avaluació, Planificació i Qualitat

Estimado alumnado,

La UPV tiene implantado un sistema de garantía de calidad para sus títulos oficiales que permite a los responsables de los mismos definir e desarrollar acciones de mejora.

Para ello se hace necesario recabar la opinión de los distintos grupos de interés implicados sobre la gestión del título. Dado que participas este curso 2022/2023 en uno o varios títulos como docente, solicitamos tu colaboración para responder al siguiente cuestionario web. Complimentarlo no te llevará más de un par de minutos por título (hasta un máximo de 5 títulos si participas en varios), ya que sólo consta de 7 preguntas cortas.

<https://encuesta.upv.es/index.php/298425?token=f4GhCoJblqEnkhn&lang=es>

Este enlace a la encuesta es personalizado, no se debe compartir. También está disponible en tu intranet, en la Sección Servicios, bajo el apartado Evaluación, Planificación y Calidad: Encuestas de satisfacción. El cuestionario estará activo hasta el día 2 de junio de 2023.

La encuesta es confidencial y los resultados tratados de manera agregada. Agradeciendo de antemano tu colaboración, recibe un cordial saludo.

Servicio de Evaluación, Planificación y Calidad



CANCELAR ENVÍO



ENVIAR



BORRAR ENVÍO



VOLVER

Cómo llegar | Planos | Contacto

Universitat Politècnica de València © 2023

Tel. (+34) 96 387 70 00





Detalle de mensaje (Terminado)

Fecha

2023-05-24 10:37:11

Correctos

516

Erróneos

0

Pendientes

0

Asunto

Encuesta d'opinió sobre la gestió de títols oficials / Encuesta de opinión sobre la gestión de títulos

Texto (HTML)

La ETSID, us anima a participar en aquesta enquesta, a fi de millorar les nostres titulacions.

Gràcies! Salutacions.

La ETSID, os anima a participar en esta encuesta, al objeto de mejorar nuestras titulaciones.

Gracias! Un saludo.

Benvolgut/a company/a,

La UPV té implantat un sistema de garantia de qualitat per als seus títols oficials que permet als responsables dels mateixos definir i desenvolupar accions de millora.

Per a açò es fa necessari recaptar l'opinió dels diferents grups d'interès implicats sobre la gestió del títol. Atès que participes aquest curs 2022/2023 en un o diversos títols com a docent, sol·licitem la teua col·laboració per a respondre al següent qüestionari web. Emplenar-ho no et portarà més d'un parell de minuts per títol (fins a un màxim de 5 títols si participes en diversos), ja que només consta de 7 preguntes curtes.

<https://encuesta.upv.es/index.php/298425?token=f4GhCoJblqEnkhn&lang=es>

Aquest enllaç a l'enquesta és personalitzat, no s'ha de compartir. També està disponible en la teua intranet, en la Secció Serveis, sota l'apartat Avaluació, Planificació i Qualitat: Enquestes



...a con la dirección, rep. una cordial saludo.

Servei d'Avaluació, Planificació i Qualitat

Estimado/a compañero/a,

La UPV tiene implantado un sistema de garantía de calidad para sus títulos oficiales que permite a los responsables de los mismos definir e desarrollar acciones de mejora.

Para ello se hace necesario recabar la opinión de los distintos grupos de interés implicados sobre la gestión del título. Dado que participas este curso 2022/2023 en uno o varios títulos como docente, solicitamos tu colaboración para responder al siguiente cuestionario web. Complimentarlo no te llevará más de un par de minutos por título (hasta un máximo de 5 títulos si participas en varios), ya que sólo consta de 7 preguntas cortas.

<https://encuesta.upv.es/index.php/298425?token=f4GhCoJblqEnkhn&lang=es>

Este enlace a la encuesta es personalizado, no se debe compartir. También está disponible en tu intranet, en la Sección Servicios, bajo el apartado Evaluación, Planificación y Calidad: Encuestas de satisfacción. El cuestionario estará activo hasta el día 2 de junio de 2023.

La encuesta es confidencial y los resultados tratados de manera agregada. Agradeciendo de antemano tu colaboración, recibe un cordial saludo.

Servicio de Evaluación, Planificación y Calidad



CANCELAR ENVÍO



ENVIAR



BORRAR ENVÍO



VOLVER

Cómo llegar | Planos | Contacto

Universitat Politècnica de València © 2023

Tel. (+34) 96 387 70 00



Tweets de @ETSID

1 16



etsid_upv

@ETSID · 18 may.



TU OPINIÓN es IMPORTANTE

Ayuda a mejorar la calidad de nuestros títulos constestando una breve encuesta que habrás recibido en tu email como alumno de la [@ETSID](#).

No tardarás más de un minuto y nos ayudará a mejorar.

El plazo finaliza el 1 de JUNIO. [#titulos](#)
[#encuesta](#)

De: [Pedro Pablo Soriano Jiménez](#)
A: vacuego@fis.upv.es
Asunto: poli[Sol·licita] SOL-32950 - Solicitud de informes de Competencias Transversales.
Fecha: miércoles, 2 de marzo de 2022 10:31:02

Se ha actualizado tu poli[Sol·licita] SOL-32950 - Solicitud de informes de Competencias Transversales.

Estado: Contestada

Comentarios del gestor Pedro Pablo Soriano Jiménez:

La única asignatura del semestre A que es punto de control de competencias transversales y que no tiene evaluado ningún alumno es:

13669 European Project Semester (EPS)

que debía evaluar las competencias 4 y 6 de

Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática

Grado en Ingeniería Mecánica

y las 4, 6 y 8 en

Grado en Ingeniería Eléctrica

Satisfacción con el servicio recibido - Satisfacció amb el servei rebut

Muy baja

Baja

Normal

Alta

Muy alta

Para más información o responder a este mensaje, [accede a la comunicación](#)

No respondas a este mensaje, es un envío automático.



Acta de la Comisión Académica del Máster Universitario en Ingeniería Mecatrónica.

Presidente:
Juan Antonio Monsoriu Serra
Secretario:
Pedro Yuste Pérez
Director Académico:
Rubén Puche Panadero
Jefa de Administración:
Amparo Samper Martínez
Técnico de Gestión Administrativa
M ^a . Elena Torrejón García
Vocales:
Ana Athenea Tejedor García
Juan Ignacio Cuadrado Iglesias
Tomás Marín Conesa
Ramón Blasco Giménez (E.A.)
Francisco José Gimeno Sales
Invitados
Manuel Fernández Peña

Se reúnen el 02 de junio de 2022, a las 09:45 horas por el procedimiento de videoconferencia TEAMS, los miembros de la *Comisión Académica Máster Universitario en Ingeniería Mecatrónica*, reseñados al margen:

1. Lectura y aprobación del Acta de la sesión anterior

Leída el Acta de la sesión anterior, se aprueba por unanimidad.

2. Informe de Dirección.

No hubo.

3. Acuerdos de Movilidad.

Se aprueban los acuerdos de movilidad de los alumnos:

- Montoyo Gomis, Pablo S LINKOPI01
- Piquer Blancas, Ramón USA WISCM01

4. Listado de TFM.

Se aprueba el listado de TFM según anexo 1. El TFM presentado por el alumno Bueno Guerrero, Rafael, se le solicita que explique la aportación mecatrónica al proyecto.

5. Criterios de admisión y alumnos preinscritos en FASE 0.

Se aprueban los criterios de admisión y se delega en el DAT la revisión y finalización del proceso de preinscripción en FASE 0. Se adjunta criterios en Anexo 2.

6. Seguimiento informe de gestión.

Tal y como se indicó en la acción propuesta 2187_2020_06 **Establecer calendario de revisión de las acciones de mejora del informe de gestión** se procede a realizar un seguimiento de las acciones propuestas, así como el trabajo realizado para llevarlas a cabo.

Referente a la acción 2187_2019_01 **Identificación de causas de la baja tasa de graduación y posibles acciones para su mejora**. Se propone enviar un mail desde secretaria a los alumnos que sólo estén matriculados del TFM en el presente curso o a los alumnos que solo les falte el TFM y no estén matriculados del mismo el presente curso. En el email se les indicará toda la información referente a la entrega del TFM y defensa, para de este modo tratar de fomentar la finalización de éste.

Referente a la acción 2187_2019_03 **Fomentar la participación de los alumnos en las encuestas de satisfacción con la gestión del título y con la docencia impartida**. Se informa que se ha procedido a realizar acciones para poder elevar la participación del alumnado en las encuestas. Se informa que en el próximo IG se solicitará adelantar el plazo de estas encuestas para que el alumnado de 2º todavía tenga clases y poder llegar hasta ellos de forma presencial al igual que se ha hecho con los alumnos de 1º.

Referente a la acción 2187_2020_03 **Revisión y actualización de la página web** y 2187_2020_04 **Revisión contenidos según itinerarios**. El DAT informa que revisará qué se puede mejorar de la web (itinerarios, acceso...) e invita a que la CAT revise y actualice, en caso que sea necesario, la información relativa al máster.

Referente a la acción 2187_2020_05 **Revisión de puntos de control de las competencias transversales**. Se está realizando la siguiente acción y es que una vez se cierran las actas, desde Secretaría se solicita al ASIC un informe de qué asignaturas transversales NO se han valorado. A continuación, se ponen en contacto con el profesor responsable y se le indica el procedimiento y la necesidad de hacerlo.

Referente a la acción 2187_2019_07 **Fomentar la participación de los profesores en las encuestas de gestión del máster**. Desde la Escuela se han enviado sucesivos correos al PDI recordándole el plazo para la realización de la encuesta, así como la importancia de su cumplimentación. El DAT comenta que, en las próximas encuestas, realizará un llamamiento más personalizado a los profesores que imparten el máster para intentar que suba más la participación de éstos.

7. Próxima Agenda.

Se acuerda el 04 de julio, a las 12 horas para revisión de las propuestas de TFM y el 19 de julio a las 11:30 para la admisión de alumnos en FASE 2.

8. Ruegos y Preguntas.

No hubo.

El Presidente

El Secretario

**El Director Académico
del Título**

Juan Antonio Monsoriu
Serra

Pedro Yuste Pérez

Rubén Puche Panadero

**LISTADO TRABAJOS FIN DE MÁSTER
MÁSTER EN INGENIERÍA MECATRÓNICA
CURSO 2021-2022**

2-06-2022

Nº	TITULO	ORIENTACION	ALUMNO	TUTOR	COTUTOR	RESUMEN	OFERTADO COMO CONFIDENCIAL
1	Diseño, implementación y control de un una motocicleta autoestable.	Profesional	Amendaño, Carlos	Casanova Calvo, Vicente Fermin		El trabajo pretende la implementación de un prototipo de vehículo de dos ruedas autoestable. Estará equipado con un volante de inercia cuya velocidad angular genera un par que mantiene en equilibrio el vehículo sobre sus dos ruedas. Un motor en la rueda trasera (motriz) permitirá su avance y otro en la rueda delantera (directriz) le dará la posibilidad de maniobrar. En una primera etapa se desarrollará un modelo de simulación, empleando Simscape Multibody, para estudiar el comportamiento del vehículo y diseñar el control de estabilidad. Terminada la etapa de simulación, se implementará el vehículo real, utilizando Arduino como dispositivo de control (estabilidad, velocidad y dirección).	NO
2	Diseño y automatización de una línea de paletizado y almacenaje.	Profesional	Blanquer Ayuso, Iñaki	Sapena Bañó, Ángel	Terrón Santiago, Carla	El proyecto consiste en la automatización de la parte logística de una línea completa de producción. La línea de paletizado y almacenaje se va a dividir en tres partes: En primer lugar, se parte de la obtención por una cinta transportadora de todos los tipos de cajas que se han empacotado previamente con las materias primas correspondientes, se pesan y se clasifican en distintas cintas. En la segunda fase, se procede al paletizado de cada tipo de caja en robot Pick & Place encargados de ordenar las cajas en los palets para su posterior almacenaje y movimiento por cintas de rodillos. Finalmente, se llevará a un almacén con estanterías metálicas y grúas, cuya función es el control de stock y la rapidez de obtención de los productos para su posterior venta. El control y la simulación se va a realizar con los softwares TIA PORTAL y FACTORY I/O, se procederá a la elección de los componentes eléctricos como el PLC, los variadores de frecuencia y los motores para las cintas. Además, se seleccionarán los sensores y todos los componentes de electrónica necesarios para el correcto funcionamiento. Para finalizar, se realizará un estudio mecánico y de resistencia de una cinta transportadora para confirmar que toda la línea de transporte por cintas soportará el peso y el uso continuo	NO
3	Diseño, implementación y control de un prototipo de vehículo de Ackermann	Profesional	Johannesen, Sindre	Casanova Calvo, Vicente Fermin		El proyecto aborda el diseño, implementación y control de un vehículo de Ackermann. Esto incluye el diseño, simulación y montaje del propio vehículo, así como la programación del sistema de control una vez montado el prototipo. Este tipo de vehículo dispone de 4 ruedas dispuestas de manera que las 2 ruedas delanteras sean capaces de girar sobre un eje perpendicular al suelo, mientras que las 2 ruedas traseras solo son capaces de girar respecto del eje que las une. Se trata del mecanismo de dirección que se emplea en los vehículos convencionales. El trabajo comprende el desarrollo de un modelo de simulación, realizado utilizando la librería Simscape Multibody de Matlab/Simulink. El modelo de simulación incluirá un algoritmo de seguimiento de trayectoria (pure pursuit) gracias al cual el vehículo puede seguir una trayectoria preprogramada. Terminada la parte de simulación, se llevará a cabo la implementación del vehículo real, utilizando Arduino como dispositivo encargado de la tarea de controlar tanto el giro de las ruedas directrices como la velocidad angular de las ruedas motrices.	NO
4	Estudio de la aplicación de robots colaborativos al fresado	Profesional	Ruiz Monsalve, Ricardo	Zotovic Stanistic, Ranko	Gutiérrez Rubert, Santiago Carlos	Los robots colaborativos están ganando cada vez más importancia en el mercado. Se han aplicado a algunas tareas de mecanizado, como lijado o pulido. Sin embargo, no se han utilizado hasta la fecha en fresado. Esto se debe a la complejidad de las fuerzas de interacción entre el robot y la pieza durante el proceso. Estas pueden hacer que el robot se desvíe de la trayectoria programada. La intención es abrir una línea de investigación en el campo de fresado con robots colaborativos. Este TFM debe ser el primer paso, es decir contener un estudio teórico, validarlo experimentalmente y proponer algunas soluciones. Para ello, es necesario poner en marcha una plataforma experimental. Se va utilizar el robot colaborativo UR3 disponible en nuestro departamento. Sin embargo, será necesario añadir una herramienta controlada por velocidad (se controlará con un Arduino). También es necesario un PC para sincronizar todo, guardar los datos experimentales y eventualmente hacer algunos cálculos. El trabajo del alumno consiste en: 1.) Hacer el estudio de diferentes modelos de fuerzas de corte e incluirlos en la dinámica del robot. 2.) Poner en marcha la plataforma experimental: hacer la comunicación entre robot, PC y Arduino, acoplar la herramienta al robot, etc. 3.) Hacer experimentos para verificar cual de los modelos de corte disponibles se acerca más a la realidad. 4.) Probar diferentes formas de control del robot, tanto las propias del mismo, como algunas añadidas.	NO

**LISTADO TRABAJOS FIN DE MÁSTER
MÁSTER EN INGENIERÍA MECATRÓNICA
CURSO 2021-2022**

2-06-2022

Nº	TITULO	ORIENTACION	ALUMNO	TUTOR	COTUTOR	RESUMEN	OFERTADO COMO CONFIDENCIAL
5	Implementación del control de actitud y trayectoria en un AR.Drone 2.0 mediante Simulink	Profesional	Sánchez Lasheras, Miguel Jesús	Casanova Calvo, Vicente Fermín		El proyecto pretende la implementación del control de actitud (ángulo de cabeceo, alabeo y guiñada) y trayectoria en el plano XY de un modelo comercial de cuadricóptero (Parrot AR Drone 2.0). El cuadricóptero esta anclado a una base mediante una articulación esférica que le permite modificar su actitud sin moverse de su posición. Utilizando una librería de Simulink desarrollada para comunicar con el AR, es posible aplicar acciones de control a los motores y leer la información de los sensores que miden los ángulos de cabeceo, alabeo y guiñada. Esta información es empleada para modificar los ángulos de la articulación de un modelo de simulación del cuadricóptero. El modelo de simulación proporcionará información de las coordenadas XY que seguiría el cuadricóptero si no estuviera anclado a la base. Estas coordenadas del cuadricóptero simulado, que son consecuencia de la actitud del cuadricóptero real, son las que se emplearán para el control de trayectoria.	NO

DEPARTAMENTOS	
INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA	3,5
INGENIERÍA MECANICA Y DE MATERIALES	0,5
INGENIERÍA ELÉCTRICA	1
TOTALES	5

BAREMACIÓN DE SOLICITUDES Y CRITERIOS DE AFINIDAD

- La Nota Final Orden de Puntuación se obtendrá en base a la siguiente fórmula

$$NOTA\ ORDEN\ ACCESO\ AL\ MÁSTER = 0.9 * N1 * N2 + 0.1 * N3$$

$$n1 = \frac{AFINIDAD + NOTA\ MEDIA}{2}$$

$$n2 = \frac{NÚMERO\ CRÉDITOS\ ECTS}{240}$$

$$n3 = CV\ INDUSTRIAL$$

- La tabla del Grado de Afinidad podrá ser ampliada y revisada, en el caso de nuevas titulaciones de acceso.

TITULACION	PAÍS	Grado de afinidad
Grado en Ingeniería Mecánica	ESPAÑA	10
Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática	ESPAÑA	10
Grado en Ingeniería Eléctrica	ESPAÑA	10
Grado en Ingeniería de Sistemas Electrónicos	ESPAÑA	10
Grado en Ingeniería Electrónica Industrial	ESPAÑA	10
Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales	ESPAÑA	10
Grado en Ingeniería Robótica	ESPAÑA	10
Grado en Ingeniería Aeroespacial	ESPAÑA	10
Ingeniero Electrónico (3 años)	ESPAÑA	9
Ingeniero Mecánico (3 años)	ESPAÑA	9
Grado en Ingeniería de la Energía	ESPAÑA	9
Grado en Ingeniería Química	ESPAÑA	8
Grado en Ingeniería Informática	ESPAÑA	6
Grado en Ingeniería en Diseño Industrial y Desarrollo de Productos	ESPAÑA	4
Grado en Ingeniería de Organización Industrial	ESPAÑA	2

- Las titulaciones universitarias externas (al marco nacional) serán valoradas por el Director Académico del Título y la Comisión Académica del Título.
- Cuando la titulación no posea créditos ECTS, se empleará la siguiente fórmula para el cálculo de n2

$$n2 = \frac{NÚMERO\ CRÉDITOS}{240} \cdot \frac{horas\ x\ Crédito}{25}$$

- Para diferenciar los que tienes todos los requisitos académicos finalizados frente a los que les faltan: tfg, b2, alguna asignatura. Se le aplicará la Nota Orden Operativa.

$$NOTA\ ORDEN\ OPERATIVA = ((NOTA\ ORDEN\ ACCESO\ AL\ MÁSTER + TFG_{OK}) * DOC_{OK})$$

La variable TFGok tomará dos valores "10" cuando titulación completa o "0" cuando falte algo (B2, TFG, ...)

$$TFG_{OK} \begin{cases} 10 & \text{Titulo} \\ 0 & \text{Falta TFG/B2/Asignaturas} \end{cases}$$

La variable DOCok tomará dos valores "1" cuando documentación completa o "0" cuando falte algún documento

$$DOC_{OK} \begin{cases} 1 & Ok \\ 0 & \text{Falta algún documento} \end{cases}$$

Acta de la Comisión Académica del Máster Universitario en Ingeniería Mecatrónica.

Presidente:
Juan Antonio Monsoriu Serra (E.A.)
Secretario:
Pedro Yuste Pérez
Director Académico:
Ana María Pedrosa Sánchez
Jefa de Administración:
Amparo Samper Martínez (E.A.)
Técnico de Gestión Administrativa
M ^a . Elena Torrejón García
Vocales:
Francisco José Gimeno Sales
Ramón Blasco Giménez (E.A.)
Rubén Puche Panadero
Juan Ignacio Cuadrado Iglesias
Alumnos:
Adrián García Rodrigo
Ana Athenea Tejedor García
Invitados
Vanesa Paula Cuenca Gotor
Jesús Espinosa Gómez
Manuel Fernández Peña
Eva Adam Blanch

Se reúnen el **11 de mayo 2023**, a las **12:00 horas** por el procedimiento de videoconferencia TEAMS, los miembros de la Comisión Académica **Máster Universitario en Ingeniería Mecatrónica**, reseñados al margen:

1. Lectura y aprobación del Acta de la sesión anterior

Leída el Acta de la sesión anterior, se aprueba por unanimidad.

2. Informe de Dirección.

No hubo.

3. Listado de TFM.

- A. Se aprueban los títulos de Trabajo Fin de Grado que se adjuntan en el Anexo I.
B. Los títulos que se detalla a continuación queda sin aprobar a la espera de que el tutor realice el cambio indicado

TITULO	MOD.	ALUMNO	TUTOR
Diseño de un software para el cálculo y análisis del flujo de carga en sistemas eléctricos de potencia desbalanceados.	UPV	Ruiz Rico, Manuel	Orts Grau, Salvador
Diseño e implementación de estrategias de control para el páncreas artificial no anunciado mediante la integración de dispositivos wearable para la detección de ingestas	UPV	Pérez Sanz, Andrés	Díez Ruano, José Luis
Diseño, implementación y control de un vehículo holonómico de seis ruedas con suspensión tipo rocker-boogie	UPV	Martínez Esteve, Pedro	Casanova Calvo, Vicente Fermín
Diseño, implementación y control remoto de un modelo a escala del rover Perseverance	UPV	Alarcón Rubio, Shaida	Casanova Calvo, Vicente Fermín

4. Alumnos preinscritos en FASE 0.

El Director Académico presenta las solicitudes y valoraciones de alumnos que se han preinscrito hasta la fecha.

Se acuerda el listado de excluidos y de aquellas solicitudes que se emplazarán a su valoración final en la FASE 2, según Anexo II

5. Acuerdos de movilidad.

Se estudian los reconocimientos solicitados por el estudiantado del curso 2023-2024 y se aprueban los siguientes:

ALUMNO	INSTITUCIÓN	PAIS
López Sanfeliciano, Antonio	S LINKOPI01	Suecia

Se observa que este acuerdo académico ya se había solicitado anteriormente por otros alumnos, se acuerda que las propuestas que ya hayan pasado por la CAT se aprueben automáticamente.

6. Evaluaciones alternativas para la dispensa de asistencia a clase.

Se aprueban los métodos alternativos de evaluación para dispensas de asistencia según consta en Anexo III

7. Seguimiento Informe de Gestión

Se realiza el seguimiento del Informe de Gestión una vez recibido por parte de la Comisión de Calidad el informe de revisión. Se revisan las acciones en curso y se acuerda continuar desarrollando las acciones propuestas al objeto de poder ir evidenciando el trabajo realizado de cara al siguiente informe. Se seguirán trabajando en ellas en sucesivas reuniones de la CAT.

8. Guías docentes.

La Subdirectora de Innovación Educativa, Vanesa Cuenca, explica el proceso de revisión de guías docentes y las novedades en las mismas respecto de cursos anteriores. Se revisan las guías docentes de la titulación y se acuerda delegar en la Subdirectora de Innovación Educativa para terminar el proceso de validación.

9. Próxima agenda.

Se fija próxima CAT para el día 5 junio 2023, a las 10:00 h.

10. Ruegos y preguntas.

No hubo.

El Presidente

El Secretario

**La Directora Académica
del Título**

Juan Antonio Monsoriu
Serra

Pedro Yuste Pérez

Ana María Pedrosa
Sánchez

Nº	TITULO	MODALIDAD	ORIENTACION	ALUMNO	TUTOR	RESUMEN	OFERTADO COMO CONFIDENCIAL
1	Automatización de procesos y equipos de medida para testeo de moduladores fotónicos con grafeno en tecnología de Nitruro de Silicio.	UPV	Profesional	Calvo Llopis, Alex	Orts Grau, Salvador	El proyecto se basa en la preparación y automatización de los procesos de una máquina de testeo de chips fotónicos (Wafer Level Tester), el cual estará compuesto de la explicación teórica de los procesos a realizar, la instrumentación a utilizar y conceptos relacionados con el campo a trabajar, ya sea la tecnología de los chips y los componentes o el funcionamiento de la máquina de medición mediante visión artificial y control de ejes. Se prepararán y automatizarán los instrumentos para las pruebas ópticas, eléctricas y de radiofrecuencia, además del diseño y modelado de piezas en Solidworks para la implementación de una herramienta de calibración de las sondas en la máquina, realizando las respectivas pruebas y prototipos. Los procesos de testeo a realizar, los equipos de medida y el procesamiento de los datos finales obtenidos, se automatizarán mediante el entorno de programación de Python.	NO
2	Desarrollo e implementación de un control orientado de campo sensorless en un motor asíncrono de inducción.	UPV	Profesional	Sancha Miguel, Jaime	Orts Grau, Salvador	En la actualidad los variadores de velocidad que se comercializan poseen este tipo de control junto a las características necesarias para poder realizar un correcto funcionamiento de la aplicación. Sin embargo, los parámetros de una máquina asíncrona de inducción son variables durante su funcionamiento. Estos problemas se acentúan mayormente a bajas velocidades, por eso mismo resulta interesante implementar técnicas de estimación y esquemas que permitan simplificar los algoritmos ya existentes.	NO
3	Desarrollo e implementación de una aplicación industrial de paletizado empleando un brazo robot con sistema de visión	UPV	Profesional	Bosch Marco, Natalia	Gracia Calandin, Luis Ignacio	El presente Trabajo de Final de Master abordará el desarrollo e implementación de una aplicación robotizada para el robot de 6 ejes ER6-730 MI de la marca Estun, equipado con un sistema de visión. El proceso constará de una línea de paletizado donde la tarea que realizará el robot será clasificar de forma adecuada los materiales dependiendo de su forma y color. Se realizarán pruebas experimentales que permitan validar el funcionamiento de todo el sistema. Durante la realización del trabajo se estudiarán aspectos como el diseño de la línea de paletizado, el montaje, la programación del robot y la implementación del sistema de visión al robot. En primer lugar, se revisarán las bases teóricas sobre el control visual y se realizará el estudio de trabajos previos que implican las tareas de agarre. Una vez cubierto el apartado teórico, se realizará la implementación de los algoritmos de forma simulada con diferentes configuraciones para determinar cuál es la más adecuada. Finalmente, se llevará a cabo la implementación en el robot real para comprobar su correcto funcionamiento. Además, en la memoria se explicará el procedimiento realizado y los diferentes problemas que surjan durante el proceso y como serán resueltos. Indicar que este trabajo aborda temáticas propias de la titulación de la alumna, como son los sistemas robotizados, los sistemas mecánicos y electrónicos (mecatrónicos), etc. Destacar también que este trabajo se enmarca dentro de la actividad realizada por la alumna en empresa, lo que evidencia su alta utilidad práctica y su gran valor industrial.	SI
4	Diseño de control, simulación e implementación real de un prototipo de péndulo invertido de dos grados de libertad	UPV	Profesional	Mosquera Mena, Marcelo	Casanova Calvo, Vicente Fermín	El control de un péndulo invertido es un problema clásico de la ingeniería de control, cuyo objetivo principal es estabilizar verticalmente una barra rígida (péndulo) enlazada en su extremo inferior por una junta rotativa o pivote a un elemento móvil. En este trabajo final de máster se propone una variación de este problema, permitiendo la rotación del péndulo sobre los dos ejes que forman el plano horizontal XY, añadiendo así un grado adicional de libertad al sistema clásico. El sistema se compone de un péndulo con capacidad de rotación sobre el eje X e Y, montado en el extremo de un mecanismo de 5 barras el cual es capaz de realizar movimiento de traslación en el plano. De esta manera, se puede compensar la dinámica del péndulo invertido mediante el movimiento de su base. Se trata de un prototipo de cierta dificultad en el control ya que es un sistema inestable, de fase no mínima y especialmente sensible a las perturbaciones externas. La realización de este proyecto implica la aplicación de conocimientos adquiridos durante el máster, tales como técnicas avanzadas de control, modelamiento de sistemas dinámicos, diseño CAD, simulación de sistemas dinámicos e implementación de control discreto en sistemas embebidos. El trabajo comenzará con el desarrollo de un modelo de simulación, empleando la librería Simscape Multibody de Matlab/Simulink, para estudiar su comportamiento y diseñar la estructura de control. En la segunda parte se implementará el prototipo real, empleando Arduino como dispositivo de control.	NO
5	Diseño e implementación de un manipulador móvil de bajo coste	UPV	Profesional	Shan, Xiangxiang	Zotovic Stanisc, Ranko	Consiste en el diseño y fabricación de un brazo robótico montado encima de una plataforma móvil con ruedas. Se deben utilizar servomotores de bajo coste y las piezas se deben fabricar mediante impresión 3D. Una parte del proyecto consiste en dimensionar y elegir los motores. Posteriormente se deben diseñar e imprimir las piezas. Luego se deben hacer las conexiones eléctricas. También es necesario implementar la cinemática, la dinámica y el controlador en el controlador.	NO

Nº	TITULO	MODALIDAD	ORIENTACION	ALUMNO	TUTOR	RESUMEN	OFERTADO COMO CONFIDENCIAL
6	Diseño e implementación de un prototipo para resolución automática del cubo de Rubik	UPV	Profesional	Monzón Vivas, Agustín	Casanova Calvo, Vicente Fermín	La fabricación de un mecanismo capaz de resolver el cubo de Rubik es un problema atractivo a la par que complejo, el cual se basa en el uso de algoritmos con los cuales se obtiene la secuencia óptima para la resolución del mismo. En este trabajo final de máster se propone una variación de este problema, diseñando e implementando un mecanismo capaz de seguir la secuencia dada por el algoritmo, centrándose así solo en la parte de diseño y fabricación del mecanismo. El sistema se compondrá de cuatro brazos acabados en una pinza los cuales harán rotar las caras laterales del cubo mediante servomotores. De la misma manera, para la rotación de las caras superior e inferior, dos de las pinzas se soltarán, momento en el cual las otras dos rotarán al unísono dejando las caras mentadas al alcance de las pinzas anteriormente sueltas. La realización de este proyecto implica la aplicación de conocimientos adquiridos durante el máster, tales como técnicas avanzadas de control, modelado de sistemas dinámicos, diseño CAD, simulación de sistemas dinámicos e implementación de control discreto en sistemas embebidos. El proyecto empezará por el diseño en CAD del sistema empleando la librería Simscape Multibody de Matlab/Simulink para simular su comportamiento y comprobar si es fabricable. Seguidamente se realizará el código capaz de seguir la secuencia dada por el algoritmo y, finalmente, se pondrá en práctica el sistema haciendo uso de un Arduino que comunique el código de MATLAB con el sistema.	NO
7	Diseño, implementación y control de un mecanismo de péndulo invertido con volante de inercia	UPV	Profesional	Mendoza Reyes, Lisandro Andrés	Casanova Calvo, Vicente Fermín	Un péndulo invertido consiste en un péndulo acoplado a un soporte, donde el objetivo es estabilizar el péndulo en posición vertical controlando el movimiento de la base. Una forma de lograr esto es mediante el uso de un volante de inercia o rueda de reacción, que es una masa giratoria que puede generar un par de torsión para contrarrestar el movimiento del péndulo. El presente trabajo tiene como finalidad mostrar el proceso de diseño e implementación de un prototipo de péndulo invertido con volante de inercia. El primer paso del proceso es el diseño de las piezas en un software de diseño CAD, en este caso SolidWorks. Las partes principales del modelo diseñadas fueron la base, el soporte, la rueda de reacción y el motor DC. Seguidamente, se exportan las piezas diseñadas y se procede a realizar simulaciones de funcionamiento con la ayuda de Simulink y la librería Simscape Multibody, este software se utilizó para analizar el comportamiento del modelo a fuerzas externas y de la misma forma implementar un bucle de control para mantener el péndulo en equilibrio. Verificado el comportamiento del sistema en las simulaciones, se procede a la implementación real. Para la implementación se utilizó Arduino y sus complementos, así como distintos sensores para obtener las medidas de inclinación del modelo y velocidad de la rueda y poder así, estabilizar el péndulo frente a perturbaciones externas.	NO
8	Diseño, implementación y control de un prototipo de BallBot	UPV	Profesional	García Luengo, Óscar	Casanova Calvo, Vicente Fermín	En este Trabajo Fin de Máster se va a diseñar y construir un prototipo de Ballbot (también llamado Ball Robot o en español, aunque menos utilizado, Robot bola). Se trata de un robot que está en constante equilibrio sobre una bola, y por tanto a diferencia de la mayoría de robots es capaz de moverse en cualquier dirección inmediatamente desde su posición de reposo sin tener que girar sobre sí mismo. El principio de funcionamiento del robot es muy parecido al de un péndulo invertido, aunque con la dificultad añadida de que puede caer hacia cualquier dirección. Para mantenerse en pie y desplazarse, el robot utiliza tres ruedas omnidireccionales accionadas por sus correspondientes motores, que serán controlados mediante un microcontrolador. Dos acelerómetros, uno para el eje X y otro para el eje Y, serán los que proporcionarán los ángulos de inclinación del robot. El trabajo se divide en dos partes principales; primero se realizará una etapa de simulación, en la que se utilizará la librería Simscape Multibody de Matlab\Simulink para desarrollar un modelo de simulación del robot, con control manual y también un control automático de trayectoria. La segunda etapa consiste en la implementación real del robot y la realización de pruebas de funcionamiento, para lo que se empleará Arduino como elemento de control	NO
9	Diseño, implementación y control de un prototipo de robot SCARA de 4 grados de libertad	UPV	Profesional	Lorente Romanos, Roberto	Casanova Calvo, Vicente Fermín	El objetivo principal del presente trabajo consiste en implementar un prototipo de robot de tipo SCARA de 4 grados de libertad que, a través de una interfaz gráfica en el ordenador, facilite al usuario su control en modo manual y automático. El modo manual permite operar todas las articulaciones de forma independiente (modo JOG) y también situar el efector final en una posición XYZ definida (cinemática Inversa). En el modo automático, el usuario debe situar una pieza sobre una pantalla táctil y, el robot, tras recibir las coordenadas, calcula la trayectoria y recoge adecuadamente la pieza. Con este propósito, la metodología ha seguido es la siguiente: En primer lugar, se desarrollará un modelo de simulación, empleando la librería Simscape Multibody de Matlab/Simulink, para implementar los modos anteriormente citados en diferentes simulaciones. Posteriormente, se hará un estudio del funcionamiento de los motores de pasos de cara a dimensionarlos, implementarlos y controlarlos adecuadamente. En la segunda parte del trabajo se abordará la implementación real del robot. Una vez montado el robot, se procederá a configurar el sistema y a crear los programas de control. El robot físico incorporará un microcontrolador Arduino MEGA en combinación con una CNC-Shield que permitirá el control coordinado de los motores. Asimismo, se diseñará y programará una interfaz gráfica con el software Processing que mediante una comunicación serie, permitirá enviar las órdenes del ordenador al robot.	NO

Nº	TITULO	MODALIDAD	ORIENTACION	ALUMNO	TUTOR	RESUMEN	OFERTADO COMO CONFIDENCIAL
10	Diseño, implementación y control de un vehículo aerodeslizador (hovercraft)	UPV	Profesional	Masó Esteve, Victor	Casanova Calvo, Vicente Fermín	Este trabajo de final de máster consistirá en la simulación y la posterior implementación física de un aerodeslizador, conocido habitualmente como hovercraft. Se trata de un vehículo que emplea un ventilador para generar flujo de aire contra la superficie sobre la que se desliza, generando un colchón de aire que le permite desplazarse, reduciendo la fricción con el suelo. En la primera parte de este trabajo se realizarán las diferentes piezas en Solidworks, que se emplearán para desarrollar un modelo de simulación, utilizando la librería Simscape Multibody de Matlab/Simulink. Una vez la simulación sea exitosa empezará la fase de la implementación, la cual se basa en la impresión de las piezas mediante impresoras 3D y la adquisición de motores y piezas accesorias. Realizado el montaje, se llevará a cabo el control de los motores y el control remoto del aerodeslizador, empleando Arduino como controlador.	NO
11	Diseño, implementación y control remoto de una plataforma de tracción de orugas	UPV	Profesional	Simpson Songel, Edward	Casanova Calvo, Vicente Fermín	El presente proyecto para realizar el Trabajo Final de Máster trata del diseño, simulación e implementación de una plataforma con tracción de orugas a pequeña escala para aplicaciones domésticas o industriales de pequeño tamaño. El uso de cadenas de oruga como elemento de tracción permite dar más versatilidad a las plataformas ya existentes, debido que a que esta puede funcionar de forma más efectiva sobre terrenos al aire libre que no estén bien acondicionados para ruedas convencionales. Es decir, terrenos tortuosos de tierra, arena o incluso sobre determinados terrenos con lodo y barro. Dicha plataforma se podría utilizar para determinados robots autónomos que deben trabajar en condiciones de terreno adverso. El diseño, se basará sobre una plataforma de modelismo ya existente en el mercado, pero se modelará de forma esquemática con el programa de SolidWorks. La simulación del sistema físico se realizará mediante la librería Simscape de Matlab/Simulink para comprobar el funcionamiento. La implementación real se realizará empleando Arduino como dispositivo de control y una aplicación móvil Android, comunicando por Bluetooth, para el control manual de la trayectoria del vehículo.	NO
12	DISEÑO Y CONTROL DE UN HORNO MICROONDAS MULTIMODO PARA MATERIAL GRANULAR.	UPV	Profesional	Mas I Viñes, Borja	Bernabeu Soler, Enrique Jorge	El objetivo de este proyecto es conseguir una mejora en el funcionamiento y la eficiencia de un horno de microondas multimodo de baja temperatura con un sistema de transporte de material basado en una cinta transportadora. El equipo se ha diseñado para el secado de granos de arroz, además de desinfectar los granos de un insecto llamado gorgojo de arroz. El prototipo anterior tiene varios puntos de mejora en el diseño mecánico para poder mejorar la eficiencia del horno. Además, se diseñó con un sistema de control escaso y era necesario unos conocimientos avanzados de la máquina para poder realizar pruebas. En cambio, ahora se implementa un sistema de control más avanzado, para que cualquier operador con un breve manual pueda usar el equipo. Se implementa un intercambiador de aire para aumentar la eficiencia y se solucionan los distintos diseños mecánicos del prototipo anterior. En la empresa IINNCEINMAT SL nos encargamos tanto del diseño inicial de la máquina como el ensamblaje de piezas con Autodesk Inventor, el diseño del cuadro eléctrico con AutoCAD Electrical, la arquitectura de control del equipo y la programación del SCADA con TIA Portal y WinCC.	SI
13	Diseño y montaje de una tarjeta de adquisición con capacidad Edge Computing para la gestión inteligente de electrolineras	UPV	Profesional	Sánchez Carrasco, José	Quijano Lopez, Alfredo	El presente trabajo consta en el diseño y montaje de un bloque de adquisición de señales analógicas con capacidad Edge Computing para su integración en un sistema de monitorización y control inteligente de electrolineras. A lo largo del trabajo se realizará un estudio de las variables de interés para el control y gestión de estaciones de recarga, así como de la sensoria dedicada a la adquisición de esta información. Se analizarán las características de sensores comerciales para caracterizar las señales que entrarán en el bloque de adquisición. Dichas señales serán posteriormente filtradas y amplificadas para extraer de las mismas la información de interés. Una vez tratadas, serán digitalizadas para pasar esta información a un DSP en el cual se realice un tratamiento de datos local que permita el envío de un menor volumen de datos al gestor Cloud de la instalación. El sistema tendrá capacidad de comunicación exterior mediante WI-FI. Una vez definidas las especificaciones del sistema, se hará una selección de componentes comerciales con un análisis de las diferentes alternativas aplicando criterios técnicos y económicos. Tras realizar la selección de componentes, se diseñará y montará el hardware del sistema y se programará su firmware para la realización de pruebas de concepto de su funcionamiento. Adicionalmente, se realizará un estudio para determinar los márgenes de error en la adquisición de datos que tendrá el sistema. Todo el sistema será alimentado por la red de 230 Vac, por lo que se diseñará un sistema de potencia junto a sus protecciones capaz de alimentar a todo el adquirente de forma segura. Se diseñará adicionalmente el encapsulado del circuito y se estudiará el montaje de este realizando un análisis estructural.	NO

Nº	TITULO	MODALIDAD	ORIENTACION	ALUMNO	TUTOR	RESUMEN	OFERTADO COMO CONFIDENCIAL
14	Optimización del modelo de simulación del Laboratorio LabDER para su uso en algoritmos evolutivos.	UPV	Profesional	Carrión Serrano, Jesús	Sánchez Díaz, Carlos	El estudio y trabajo parte de un trabajo previo sobre el control predictivo en microrredes conectadas a la red eléctrica usando como sistema de generación fuentes energía renovable. El trabajo anterior empleaba LabView como soporte del algoritmo y en el actual se busca realizar la migración a Matlab. Asimismo, el anterior trabajo se realizaba sobre una microrred conectada a la red eléctrica y en el actual trabajo se trata de un sistema de microrred aislado. El sistema de control hace uso de algoritmos evolutivos, los cuales conforman un modelo de control predictivo, integrado en un conjunto de sistemas embebidos ubicados en Laboratorio de Recursos Energéticos Distribuidos. El trabajo a realizar por el estudiante será la optimización y mejora de los procesos y código de control del sistema, el cual se divide en partes como la determinación de la demanda, cálculo de generación de cada fuente renovable, balance de energía de la microrred entre otros. Se realizará una modificación y mejora del algoritmo para calcular la producción de energía solar fotovoltaica, más cercano a la realidad, estudiando factores de pérdidas y corrección de la producción atendiendo a el envejecimiento del sistema. También se realizará un estudio mecánico de la aerodinámica del aerogenerador y simulaciones de fallos de las diferentes piezas que lo conforman para determinar como afecta el envejecimiento de los sistemas a la producción de energía eléctrica y así incorporar este comportamiento al modelo matemático. Además, se realizarán ajustes y adiciones al control para tener en cuenta la vida útil de los equipos, así como de los mantenimientos preventivos. Para realizar este trabajo de optimización y mejora de los sistemas existentes, será necesario conocimientos sobre ingeniería eléctrica, electrónica, mecánica, informática y sobre control de procesos para gestionarlo.	NO
15	Subestructuración y Estrategias de Control Descentralizadas para Estructuras Adaptativas	UPV	Investigadora	Fung Gásperi, César Augusto	Rubio Montoya, Francisco José	Este trabajo fin de máster se centra en la validación y ampliación de un algoritmo para automatizar completamente el proceso de subestructuración de estructuras adaptativas y en la aplicación de una estrategia descentralizada de control predictivo de modelos para dichas estructuras. Debido a la gran demanda de materiales en el sector de la construcción, se han probado e inventado diferentes tecnologías para promover un consumo más eficiente de los materiales con el fin de reducir los residuos de materiales y las emisiones de gases contaminantes perjudiciales para el medio ambiente. El Collaborative Research Center 1244 cuenta con un edificio de demostración en el campus de la Universidad de Stuttgart, que se utiliza para validar los métodos desarrollados. Este edificio incluye sensores y actuadores que le permiten contrarrestar perturbaciones. El proyecto no sólo tiene un alcance técnico, sino que también se centra en el diseño y la calidad del entorno desarrollado. El proyecto se realiza con Matlab y se divide en las siguientes partes: 1-El sistema se modela utilizando el Método de los Elementos Finitos. Se utilizan métodos de discretización y se deduce una ecuación diferencial de segundo orden que describe la dinámica de la estructura mecánica. Debido al elevado número de grados de libertad del sistema, se aplica una reducción de orden del modelo para derivar un modelo adecuado para el diseño del controlador. 2-El sistema se subestructura utilizando un algoritmo. Los problemas que plantea la aplicación de un controlador centralizado en sistemas multivariables son el considerable esfuerzo computacional, el extenso cableado desde los actuadores hasta cada elemento y la manejabilidad del controlador. Además, si falla el controlador o hay que hacer mantenimiento, todo el sistema tiene que ser detenido. Para descentralizar los controladores hay que subestructurar el sistema y utilizar dos métodos de medida de la interacción para investigar los acoplamientos entrada-salida del sistema. El método Relative Gain Array evalúa las interacciones en las frecuencias discretas del sistema basándose en la matriz de la función de transferencia del sistema. El método Participation Matrix se define en el dominio del tiempo y evalúa las interacciones en toda la gama de frecuencias basándose en la observabilidad y controlabilidad de las matrices de Gram. Con el método RGA, la mayor cantidad de subestructuras se agrupan en la parte media e inferior, y con el método PM, las subestructuras se distribuyen más en las partes media y superior del edificio. 3-Una vez definida una subestructura adecuada, se implementan dos métodos para aplicar una estrategia de control descentralizada basada en diferentes estrategias de controlador. El regulador lineal-cuadrático es un controlador de realimentación de estado basado en la representación del espacio de estado y en el concepto de control óptimo que funciona al mínimo coste. El Control Predictivo de Modelo es un algoritmo de retroalimentación en línea que utiliza un modelo para predecir el proceso, controlarlo y satisfacer las restricciones. Ambos controladores ofrecen prestaciones similares, pero el MPC consume mucha menos energía y satisface las restricciones de fuerza de los actuadores. Además, los requisitos energéticos de los controladores MPC son significativamente inferiores a los de los controladores LQR. El rendimiento de los controladores descentralizados también confirma que su implementación es mejor que la del controlador centralizado.	NO

Nº	TITULO	MODALIDAD	ORIENTACION	ALUMNO	TUTOR	RESUMEN	OFERTADO COMO CONFIDENCIAL
16	Verificación de conectores eléctricos en un motor mediante IA embarcada en un robot colaborativo.	UPV	Profesional	Carrillo Garrido, Álvaro	Patrao Herrero, Iván	<p>El proyecto consiste en el procesado de imágenes para detectar el correcto conexionado de los distintos tipos de conectores del motor en una línea de ensamblado automatizado, como parte del proceso de control de calidad.</p> <p>Para ello se va usar inteligencia artificial (IA), configurando redes neuronales que sean capaces de verificar los conectores a través del procesado de las imágenes por medio de una cámara y el uso de robots colaborativos (cobots). El robot realizará un recorrido con la cámara de las distintas ubicaciones donde se encuentran dichos conectores y a su vez establecer comunicación con el microcontrolador. El microcontrolador, (en este caso se trata de la Jetson Nano), es el dispositivo usado para la ejecución del programa encargado de procesar las imágenes y establecer comunicación con el robot colaborativo.</p> <p>El resultado final es un programa que establezca comunicación Ethernet-IP Jetson-cobot siendo el microcontrolador capaz de controlar el robot colaborativo para indicar el recorrido que debe de realizar y a su vez procesar las imágenes que son enviadas a través de la cámara. Cuando se detecte un conexionado clasificado como válido el microcontrolador manda una señal al cobot de que avance al siguiente conector y si se detecta un conexionado no válido se activa una salida digital que estaría conectada a una alarma para comunicarle al operario que se debe revisar dicho conector.</p>	NO
17	Analysis of perception algorithms for autonomous driving under adverse weather conditions	Movilidad	Investigadora	Medina Guerrero, Anderson Lenin	Blanes Noguera, Juan Francisco	<p>La industria de la conducción autónoma ha evolucionado significativamente en los últimos años. Muchas empresas privadas y grupos de investigación financiados con fondos públicos han conseguido mayores niveles de autonomía, siendo capaces de realizar pruebas con vehículos autónomos (AV, por sus siglas en inglés) en carreteras alrededor del mundo. Entre los principales módulos que conforman un vehículo autónomo, el nodo encargado de la percepción desempeña un rol crítico, dado que el resto de los módulos (planificación de la trayectoria, localización, o control) dependen de la información recibida del sistema de percepción. A pesar del relativamente buen rendimiento de los algoritmos de percepción actuales en condiciones meteorológicas favorables (cielos despejados), la percepción en condiciones meteorológicas desfavorables no ha recibido la misma atención. Por lo tanto, es de gran importancia aportar cualquier información relevante que contribuya al campo de estudio dedicado a hacer más robustos los algoritmos de percepción actuales. Para ello, se realizarán las siguientes actividades como parte del trabajo de investigación. Se utilizará el programa ANSYS AVxcelerate para generar señales virtuales de un sensor LiDAR, incluyendo los efectos de lluvia principalmente, pero si es posible, también de nieve y niebla. Esta información será introducida en el entorno de simulación creado con el programa CarMaker de IPG, el cual estará conectado simultáneamente al software stack montado en el vehículo autónomo BMW destinado a pruebas. Es decir, el método empleado es simulación Hardware-in-the-Loop (HIL), ya que algunos subcomponentes del vehículo estarán integrados en el entorno de simulación para incorporar partes del sistema y así obtener resultado que se asemejen más a la realidad. La transferencia de datos entre el stack del vehículo y el entorno de simulación se llevará a cabo mediante una interfaz específica desarrollada por una empresa colaboradora externa. Se pretende realizar varias pruebas siguiendo los procedimientos delineados por organizaciones de estandarización como la National Highway Traffic Safety Administration (NHTSA). Posteriormente, se calcularán las métricas de evaluación más pertinentes (por ejemplo, precisión promedio o tasa de verdaderos positivos y falsos positivos) con el fin de valorar el desempeño de los detectores de objetos utilizados (CenterPoint and PointPillars). Esta información será de ayuda para, por ejemplo, determinar la influencia de la lluvia en el rango de detección del sensor LiDAR o la intensidad de la nube de puntos de este. En general y en última instancia, el objetivo de este trabajo de fin de máster es aportar conocimiento y resultados relevantes que sirvan para aumentar la seguridad y el nivel de autonomía de los vehículos autónomos mediante la expansión del dominio operacional de diseño con el fin de incluir situaciones de condiciones meteorológicas adversas.</p>	SI
18	Set up and control of a UR3 Robot using ROS2 Humble	Movilidad	Profesional	Jarque Pérez, Diego	Pedrosa Sanchez, Ana Maria	<p>Este Trabajo de Fin de Máster busca realizar el control de un brazo robótico UR3 empleando Robotics Operative System 2 (ROS2), concretamente la versión Humble. El proyecto conllevará la configuración del ordenador, el aprendizaje de los procedimientos de ROS2, el análisis del controlador de UR, y la utilización de programas de simulación, visualización (RViz) y análisis de datos (PlotJuggler). El objetivo principal del proyecto es lograr el control de posición y movimiento del robot, así como investigar otros tipos de control y la herramienta MoveIt. Al finalizar el proyecto, se pretende haber alcanzado un entendimiento teórico y práctico de ROS2 Humble y sus aplicaciones en el control de robots, concretamente del UR3.</p>	NO
19	Robot autónomo para asistir a personas mayores o con movilidad reducida en caso de caída.	Movilidad	Profesional	Piquer Blancas, Ramón	Benlloch Ramos, Vicente	<p>El robot utiliza un cilindro hidráulico para levantar a la persona que necesita ayuda. Asimismo, cuenta con la capacidad de desplazarse de forma autónoma hasta la habitación en la que se encuentre dicha persona en la casa. Para ello, utiliza dos motores brushless DC y una serie de sensores como parte de su sistema de conducción autónoma.</p>	NO

**VALORACIÓN SOLICITUDES ALUMNOS EN FASE 0
MÁSTER INGENIERÍA MECATRÓNICA
CURSO 2023-2024**

Nombre de alumno	Estudi Accés 1	Universitat Accés 1	ESTADO
Banderas Benitez, Jorge	INGENIERO EN ELECTRÓNICA Y AUTOMATIZACIÓN	ESCUELA SUPERIOR POLITECNICA DE CHIMBORAZO	EXCLUIDO CAT 27/04/2023
Bonnard Feijoo, Cristhian	INGENIERÍA MECÁNICA	Escuela Superior Politecnica del Litoral	SE VALORA EN FASE 2
Carmona Halty, Victor Manuel	INGENIERIA CIVIL MECANICA	Universidad de Tarapacá	SE VALORA EN FASE 2
Castillo, Manuel	LICENCIATURA EN INGENIERÍA MECÁNICA INDUSTRIAL	Universidad Tecnológica de Panama	SE VALORA EN FASE 2
Chappottin Chuay, Pedro Enrique	INGENIERÍA EN BIOMÉDICA	UNIVERSIDAD TECNOLÓGICA DE LA HABANA JOSÉ ANTONIO ECHEVERRÍA	SE VALORA EN FASE 2
Djellout, Wassim	INGENIERIA MECANICA :MANTENIMIENTO INDUSTRIAL	0	SE VALORA EN FASE 2
Maiza Perez, William Eduardo	INGENIERO EN MECATRÓNICA	Escuela Politécnica del Ejército (ESPE) Superior	SE VALORA EN FASE 2
Maldonado Noguera, Aldo Diosnel	INGENIERIA EN ELECTRICIDAD	UNIVERSIDAD DEL CONO SUR DE LAS AMERICAS	SE VALORA EN FASE 2
Mansoor, Samak	Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática	Universitat Politècnica de València	SE VALORA EN FASE 2
Morales Hernandez, Alvaro	LICENCIATURA EN INGENIERÍA ELECTROMECAÁNICA	INSTITUTO TECNOLOGICO DE APIZACO	SE VALORA EN FASE 2
Nuñez Hernandez, Daniel	INGENIERIA CIVIL MECANICA	UNIVERSIDAD DE SANTIAGO DE CHILE	SE VALORA EN FASE 2
Parra Ramos, Arturo Favio	INGENIERIA MECANICA	UNIVERSITY OF HOUSTON	EXCLUIDO CAT 27/04/2023
Polleri Granda, Angel Alejandro	INGENIERIA ELECTRONICA	Universidad Católica de Santa María de Arequipa	SE VALORA EN FASE 2
Ruidiaz, Deiber	Energies renovables i sostenibilitat	Universidad de Barcelona	SE VALORA EN FASE 2
Sacoto Machare, Alex	INGENIERÍA MECÁNICA	Escuela Superior Politecnica del Litoral	SE VALORA EN FASE 2
Tapia Chicaiza, Alvaro	INGENIERO/A EN ELECTRONICA Y AUTOMATIZACION	ESCUELA SUPERIOR POLITECNICA DE CHIMBORAZO	SE VALORA EN FASE 2
Tu, Rong	Grado en Ingeniería Mecánica	Universitat Politècnica de València	SE VALORA EN FASE 2

EVALUACIONES ALTERNATIVAS-DISPENSAS
MÁSTER UNIVERSITARIO EN INGENIERÍA MECATRÓNICA
CURSO 2022-2023

CAT 11-05-2023

ALUMNO	ASI	ASIGNATURA	EVAL_ALT	EVAL_ALTERNATIVA_TEXTO	PERIODO	PROFESOR_RESP
LLANES GABALDON, JORDI	32913	Electrónica de Potencia	Si	Realizará por su cuenta las prácticas que corresponden a los Eléctricos y Electrónicos (P2, P5, P7). Se entregarán en las mismas fechas que el resto de compañeros. Realizará los trabajos: anexo 1 (primer parcial) y anexo 2 (segundo parcial). Puede hacerlo con algún compañero si puede compaginarse con alguno. Para los exámenes, se harán en las mismas fechas previstas para el resto de compañeros. Cada uno de los dos parciales tiene un test y un problema, entrando la siguiente materia: Parcial 1: Test de teoría del Tema 2 y Anexo 1. Problema Tema 2. Parcial 2: Test de teoría del Tema 3.2 (rectificadores trifásicos), Tema 4.2 (inversores trifásicos) y Anexo 2. Problema Tema 3 (rectificadores trifásicos).	Semestre B	Orts Grau, Salvador
LLANES GABALDON, JORDI	32912	Diseño Mediante Elementos Finitos	No	No es necesaria una evaluación alternativa ya que esta se realiza mediante ejercicios prácticos y un proyecto de análisis con el software ANSYS, con la correspondiente entrega de informes, que pueden llevarse a cabo de forma no presencial. Se hará un seguimiento del trabajo realizado mediante tutorías presenciales o por videollamada.	Semestre B	Tarancón Caro, José Enrique
LLANES GABALDON, JORDI	32911	Dinámica de Sistemas Mecánicos	No	Se utilizarán los mismos elementos de evaluación que para el resto de alumnos. Escuetamente se basa en la entrega de los trabajos solicitados, la exposición y el examen.	Semestre B	Rubio Montoya, Francisco José

ARCHIVO MENSAJE ESET ACROBAT

Ignorar Eliminar Responder Responder a todos Reenviar Más Reunión MI Más

Mover a: ? Al jefe Correo electrón... Responder y eli... Crear nuevo

Reglas Acciones Mover

Marcar como no leído Seguimiento Etiquetas

Traducir Relacionadas Seleccionar Edición

Buscar Zoom



ju. 26/05/2022 14:12

Director ETSID <director@etsid.upv.es>

RV: Encuesta d'opinió sobre la gestió de títols oficials / Encuesta de opinión sobre la gestión de títulos oficiales

Para Director

CCO 'pdi-siads-etsid@upv.es'; 'pdi-noads-etsid@upv.es'

Mensaje reenviado el 30/05/2022 8:45.

De: Servicio de Evaluación, Planificación y Calidad [<mailto:sepg@upv.es>]

Enviado el: martes, 17 de mayo de 2022 10:19

Para:

Asunto: Encuesta d'opinió sobre la gestió de títols oficials / Encuesta de opinión sobre la gestión de títulos oficiales

Benvolgut/a company/a,

La UPV té implantat un sistema de garantia de qualitat per als seus títols oficials que permet als responsables dels mateixos definir i desenvolupar accions de millora.

Per a açò es fa necessari recaptar l'opinió dels diferents grups d'interès implicats sobre la gestió del títol. Atès que participes aquest curs 2021/2022 en un o diversos títols com a docent, sol·licitem la teua col·laboració per a respondre al següent qüestionari web. Emplenar-ho no et portarà més d'un parell de minuts per títol (fins a un màxim de 5 títols si participes en diversos), ja que només consta de 7 preguntes curtes.

<https://encuesta.upv.es/index.php/332145?token=nE3X0jk2VQeJcG5&lang=es>

Aquest enllaç a l'enquesta és personalitzat, no s'ha de compartir. També està disponible en la teua intranet, en la Secció Serveis, sota l'apartat Avaluació, Planificació i Qualitat: Enquestes de satisfacció. El qüestionari estarà actiu fins al dia 31 de maig de 2022.

L'enquesta és confidencial i els resultats tractats de manera agregada. Agraït per endavant la teua col·laboració, rep una cordial salutació.

Servei d'Avaluació, Planificació i Qualitat

Estimado/a compañero/a,

La UPV tiene implantado un sistema de garantía de calidad para sus títulos oficiales que permite a los responsables de los mismos definir e desarrollar acciones de mejora.

Para ello se hace necesario recabar la opinión de los distintos grupos de interés implicados sobre la gestión del título. Dado que participas este curso 2021/2022 en uno o varios títulos como docente, solicitamos tu colaboración para responder al siguiente cuestionario web. Cumplimentarlo no te llevará más de un par de minutos por título (hasta un máximo de 5 títulos si participas en varios), ya que sólo consta de 7 preguntas cortas.

<https://encuesta.upv.es/index.php/332145?token=nE3X0jk2VQeJcG5&lang=es>



UNIVERSITAT
POLITÈCNICA
DE VALÈNCIA



Escuela Técnica Superior de Ingeniería del Diseño

[Mail para el estudiantado](#)

[Mail para el profesorado](#)

[Información redes sociales](#)



Detalle de mensaje (Terminado)

Fecha

2023-05-24 10:39:40

Correctos

3824

Erróneos

0

Pendientes

0

Asunto

Enquesta d'opinió sobre la gestió de títols oficials / Encuesta de opinión sobre la gestión de títulos

Texto (HTML)

La ETSID, us anima a participar en aquesta enquesta, a fi de millorar les nostres titulacions.

Gràcies! Salutacions.

La ETSID, os anima a participar en esta encuesta, al objeto de mejorar nuestras titulaciones.

Gracias! Un saludo.

Benvolgut alumnat,

La UPV té implantat un sistema de garantia de qualitat per als seus títols oficials que permet als responsables dels mateixos definir i desenvolupar accions de millora.

Per a açò es fa necessari recaptar l'opinió dels diferents grups d'interès implicats sobre la gestió del títol. Atès que participes aquest curs 2022/2023 en un o diversos títols com a docent, sol·licitem la teua col·laboració per a respondre al següent qüestionari web. Emplenar-ho no et portarà més d'un parell de minuts per títol (fins a un màxim de 5 títols si participes en diversos), ja que només consta de 7 preguntes curtes.

<https://encuesta.upv.es/index.php/298425?token=f4GhCoJblqEnkhn&lang=es>

Aquest enllaç a l'enquesta és personalitzat, no s'ha de compartir. També està disponible en la teua intranet, en la Secció Serveis, sota l'apartat Avaluació, Planificació i Qualitat: Enquestes



...a con la dirección, por una cordial saludo.

Servei d'Avaluació, Planificació i Qualitat

Estimado alumnado,

La UPV tiene implantado un sistema de garantía de calidad para sus títulos oficiales que permite a los responsables de los mismos definir e desarrollar acciones de mejora.

Para ello se hace necesario recabar la opinión de los distintos grupos de interés implicados sobre la gestión del título. Dado que participas este curso 2022/2023 en uno o varios títulos como docente, solicitamos tu colaboración para responder al siguiente cuestionario web. Complimentarlo no te llevará más de un par de minutos por título (hasta un máximo de 5 títulos si participas en varios), ya que sólo consta de 7 preguntas cortas.

<https://encuesta.upv.es/index.php/298425?token=f4GhCoJblqEnkhn&lang=es>

Este enlace a la encuesta es personalizado, no se debe compartir. También está disponible en tu intranet, en la Sección Servicios, bajo el apartado Evaluación, Planificación y Calidad: Encuestas de satisfacción. El cuestionario estará activo hasta el día 2 de junio de 2023.

La encuesta es confidencial y los resultados tratados de manera agregada. Agradeciendo de antemano tu colaboración, recibe un cordial saludo.

Servicio de Evaluación, Planificación y Calidad



CANCELAR ENVÍO



ENVIAR



BORRAR ENVÍO



VOLVER

Cómo llegar | Planos | Contacto

Universitat Politècnica de València © 2023

Tel. (+34) 96 387 70 00





/Listado de envíos/Detalle de mensaje

Detalle de mensaje (Terminado)

Fecha

2023-05-24 10:37:11

Correctos

516

Erróneos

0

Pendientes

0

Asunto

Enquesta d'opinió sobre la gestió de títols oficials / Encuesta de opinión sobre la gestión de títulos

Texto (HTML)

La ETSID, us anima a participar en aquesta enquesta, a fi de millorar les nostres titulacions.

Gràcies! Salutacions.

La ETSID, os anima a participar en esta encuesta, al objeto de mejorar nuestras titulaciones.

Gracias! Un saludo.

Benvolgut/a company/a,

La UPV té implantat un sistema de garantia de qualitat per als seus títols oficials que permet als responsables dels mateixos definir i desenvolupar accions de millora.

Per a açò es fa necessari recaptar l'opinió dels diferents grups d'interès implicats sobre la gestió del títol. Atès que participes aquest curs 2022/2023 en un o diversos títols com a docent, sol·licitem la teua col·laboració per a respondre al següent qüestionari web. Emplenar-ho no et portarà més d'un parell de minuts per títol (fins a un màxim de 5 títols si participes en diversos), ja que només consta de 7 preguntes curtes.

<https://encuesta.upv.es/index.php/298425?token=f4GhCoJblqEnkhn&lang=es>

Aquest enllaç a l'enquesta és personalitzat, no s'ha de compartir. També està disponible en la teua intranet, en la Secció Serveis, sota l'apartat Avaluació, Planificació i Qualitat: Enquestes



...a con la dirección, rep. una cordial saludo.

Servei d'Avaluació, Planificació i Qualitat

Estimado/a compañero/a,

La UPV tiene implantado un sistema de garantía de calidad para sus títulos oficiales que permite a los responsables de los mismos definir e desarrollar acciones de mejora.

Para ello se hace necesario recabar la opinión de los distintos grupos de interés implicados sobre la gestión del título. Dado que participas este curso 2022/2023 en uno o varios títulos como docente, solicitamos tu colaboración para responder al siguiente cuestionario web. Complimentarlo no te llevará más de un par de minutos por título (hasta un máximo de 5 títulos si participas en varios), ya que sólo consta de 7 preguntas cortas.

<https://encuesta.upv.es/index.php/298425?token=f4GhCoJblqEnkhn&lang=es>

Este enlace a la encuesta es personalizado, no se debe compartir. También está disponible en tu intranet, en la Sección Servicios, bajo el apartado Evaluación, Planificación y Calidad: Encuestas de satisfacción. El cuestionario estará activo hasta el día 2 de junio de 2023.

La encuesta es confidencial y los resultados tratados de manera agregada. Agradeciendo de antemano tu colaboración, recibe un cordial saludo.

Servicio de Evaluación, Planificación y Calidad



CANCELAR ENVÍO



ENVIAR



BORRAR ENVÍO



VOLVER

Cómo llegar | Planos | Contacto

Universitat Politècnica de València © 2023

Tel. (+34) 96 387 70 00



Tweets de @ETSID

1 16



etsid_upv

@ETSID · 18 may.



TU OPINIÓN es IMPORTANTE
Ayuda a mejorar la calidad de nuestros títulos
constestando una breve encuesta que habrás
recibido en tu email como alumno de la
[@ETSID](#).
No tardarás más de un minuto y nos ayudará
a mejorar.
El plazo finaliza el 1 de JUNIO. [#titulos](#)
[#encuesta](#)

MECATRÓNICA

Indicar el grado de trabajo de los resultados de aprendizaje:

0 = no se trabaja

1 = se trabaja mínimamente (podría haber evidencias)

2 = se trabaja bastante (hay evidencias)

3 = se trabaja mucho (hay evidencias)

CT-1 COMPROMISO SOCIAL Y MEDIOAMBIENTAL

Valorar las consecuencias éticas de las decisiones a tomar en una situación concreta, considerando el impacto en la sociedad y la responsabilidad en la práctica profesional.

Emitir juicios informados sobre el tratamiento de la sostenibilidad y del cambio climático.

Demostrar concienciación sobre el respeto a la diversidad y a los principios de accesibilidad universal y diseño para todas las personas.

Contribuir en el diseño, desarrollo y ejecución de soluciones que den respuesta a demandas sociales, teniendo en cuenta como referente los Objetivos de Desarrollo Sostenible.

Profesor	código	ASIGNATURA	CURSO	RA-1.1	RA-1.2	RA-1.3	RA-1.4
ETSID	Rubio Montoya, Francisco José	32911	Dinámica de Sistemas Mecánicos	1			
	Tarancón Caro, José Enrique	32912	Diseño Mediante Elementos Finitos	1			
	Zotovic Stanistic, Ranko	32919	Robótica	1			
	Pitarch Pérez, José Luis	32922	Sistemas de Medición y Actuación	1	0	0	0
	Orts Grau, Salvador	32913	Electrónica de Potencia	1			
	Benlloch Ramos, Vicente	32914	Modelado y Control de Máquinas Eléctricas	1			
	Sapena Bañó, Ángel	32915	Accionamientos Electromecánicos	2			
	Esparza Peidro, Alicia	32918	Automatización Distribuida	1	0	0	0
	Blasco Giménez, Ramón Manuel	32917	Técnicas Avanzadas de Control	1			
	Casanova Calvo, Vicente Fermín	32916	Control Aplicado de Sistemas Mecatrónicos	2			
	Gimeno Sales, Francisco José	32920	Diseño Electrónico Avanzado	2			
	Serrano Martín, Juan José	32921	Sistemas Embebidos	2			

	Bernabeu Soler, Enrique Jorge	32910	Automatización	1			
	Donderis Quiles, Vicente	32903	Instalaciones Eléctricas	1			
	Hurtado Pérez, Elías José	32904	Máquinas Eléctricas	1			
	Díez Ruano, José Luis	32908	Control Automático	1			
	Gil Sánchez, Luís	32909	Electrónica e Instrumentacion	1			
	Pedrosa Sanchez, Ana Maria	32905	Comportamiento de Materiales en Servicio	1			
	Denia Guzmán, Francisco David	32906	Diseño de Máquinas	1			
	Cuadrado Iglesias, Juan Ignacio	32907	Mecánica de Máquinas	1	0	0	0

MECATRÓNICA

Indicar el grado de trabajo de los resultados de aprendizaje:

0 = no se trabaja

1 = se trabaja mínimamente (podría haber evidencias)

2 = se trabaja bastante (hay evidencias)

3 = se trabaja mucho (hay evidencias)

CT-2 INNOVACIÓN Y CREATIVIDAD

Identificar nuevos retos, proyectos u oportunidades de mejora en el ámbito de la disciplina alineados con tendencias y avances futuros.

Proponer soluciones creativas para responder satisfactoriamente a necesidades y problemas reales de la sociedad.

Evaluar, de manera crítica y constructiva, las ventajas y las oportunidades de diferentes soluciones a un mismo problema.

Demostrar una actitud emprendedora en el diseño, desarrollo y ejecución de soluciones que supongan una novedad o avance en el ámbito de la disciplina.

				RA-2.1	RA-2.2	RA-2.3	RA-2.4	
Profesor	código	ASIGNATURA	CURSO					
ETSID	Rubio Montoya, Francisco José	32911	Dinámica de Sistemas Mecánicos	1				
	Tarancón Caro, José Enrique	32912	Diseño Mediante Elementos Finitos	1				
	Zotovic Stanistic, Ranko	32919	Robótica	1				
	Pitarch Pérez, José Luis	32922	Sistemas de Medición y Actuación	1	0	0	1	0
	Orts Grau, Salvador	32913	Electrónica de Potencia	1				
	Benlloch Ramos, Vicente	32914	Modelado y Control de Máquinas Eléctricas	1				
	Sapena Bañó, Ángel	32915	Accionamientos Electromecánicos	2				
	Esparza Peidro, Alicia	32918	Automatización Distribuida	1	0	0	0	0
	Blasco Giménez, Ramón Manuel	32917	Técnicas Avanzadas de Control	1				
	Casanova Calvo, Vicente Fermín	32916	Control Aplicado de Sistemas Mecatrónicos	2				
	Gimeno Sales, Francisco José	32920	Diseño Electrónico Avanzado	2				
	Serrano Martín, Juan José	32921	Sistemas Embebidos	2				
	Bernabeu Soler, Enrique Jorge	32910	Automatización	1				
	Donderis Quiles, Vicente	32903	Instalaciones Eléctricas	1				
	Hurtado Pérez, Elías José	32904	Máquinas Eléctricas	1				
	Díez Ruano, José Luis	32908	Control Automático	1				
	Gil Sánchez, Luís	32909	Electrónica e Instrumentación	1				
Pedrosa Sanchez, Ana María	32905	Comportamiento de Materiales en Servicio	1					
Denia Guzmán, Francisco David	32906	Diseño de Máquinas	1					
Cuadrado Iglesias, Juan Ignacio	32907	Mecánica de Máquinas	1	0	0	0	0	

MECATRÓNICA

Indicar el grado de trabajo de los resultados de aprendizaje:

0 = no se trabaja

1 = se trabaja mínimamente (podría haber evidencias)

2 = se trabaja bastante (hay evidencias)

3 = se trabaja mucho (hay evidencias)

CT-3 TRABAJO EN EQUIPO Y LIDERAZGO

Funcionar eficazmente en un equipo cuyos miembros juntos brinden liderazgo y creen un entorno colaborativo e inclusivo en la organización y coordinación del trabajo.

Identificar los roles y destrezas para operar en equipos multidisciplinares con diferentes perfiles profesionales.

Colaborar de manera proactiva en el desarrollo del trabajo, estableciendo metas y cumpliendo objetivos.

Contribuir a la búsqueda de soluciones a retos o proyectos, demostrando empatía y asertividad a la hora de compartir ideas, reflexiones y argumentos en el seno del trabajo colaborativo.

Profesor	código	ASIGNATURA	CURSO	RA-3.1	RA-3.2	RA-3.3	RA-3.4
ETSID	Rubio Montoya, Francisco José	32911	Dinámica de Sistemas Mecánicos	1			
	Tarancón Caro, José Enrique	32912	Diseño Mediante Elementos Finitos	1			
	Zotovic Stanistic, Ranko	32919	Robótica	1			
	Pitarch Pérez, José Luis	32922	Sistemas de Medición y Actuación	1	0	0	1
	Orts Grau, Salvador	32913	Electrónica de Potencia	1			
	Benlloch Ramos, Vicente	32914	Modelado y Control de Máquinas Eléctricas	1			
	Sapena Bañó, Ángel	32915	Accionamientos Electromecánicos	2			
	Esparza Peidro, Alicia	32918	Automatización Distribuida	1	0	1	0
	Blasco Giménez, Ramón Manuel	32917	Técnicas Avanzadas de Control	1			
	Casanova Calvo, Vicente Fermín	32916	Control Aplicado de Sistemas Mecatrónicos	2			
	Gimeno Sales, Francisco José	32920	Diseño Electrónico Avanzado	2			
	Serrano Martín, Juan José	32921	Sistemas Embebidos	2			
	Bernabeu Soler, Enrique Jorge	32910	Automatización	1			
	Donderis Quiles, Vicente	32903	Instalaciones Eléctricas	1			
	Hurtado Pérez, Elías José	32904	Máquinas Eléctricas	1			
	Díez Ruano, José Luis	32908	Control Automático	1			
	Gil Sánchez, Luís	32909	Electrónica e Instrumentación	1			
	Pedrosa Sanchez, Ana Maria	32905	Comportamiento de Materiales en Servicio	1			
	Denia Guzmán, Francisco David	32906	Diseño de Máquinas	1			
	Cuadrado Iglesias, Juan Ignacio	32907	Mecánica de Máquinas	1	0	1	1

MECATRÓNICA

Indicar el grado de trabajo de los resultados de aprendizaje:

0 = no se trabaja

1 = se trabaja mínimamente (podría haber evidencias)

2 = se trabaja bastante (hay evidencias)

3 = se trabaja mucho (hay evidencias)

					CT-4 COMUNICACIÓN EFECTIVA			
					Estructurar el discurso para favorecer la comprensión de los objetivos, acciones y/o resultados de un trabajo propio.	Desarrollar textos profesionales o informes científico-técnicos según las convenciones propias de la disciplina.	Adaptar la organización de contenidos y el uso del lenguaje, verbal y no verbal, para argumentar en diversas situaciones y/o ante diversas audiencias.	Demostrar destreza en la comunicación digital utilizando medios de apoyo variados y adaptados a la situación y a la audiencia.
					RA-4.1	RA-4.2	RA-4.3	RA-4.4
Profesor	código	ASIGNATURA	CURSO					
ETSID	Rubio Montoya, Francisco José	32911	Dinámica de Sistemas Mecánicos	1				
	Taracón Caro, José Enrique	32912	Diseño Mediante Elementos Finitos	1				
	Zotovic Stanistic, Ranko	32919	Robótica	1				
	Pitarch Pérez, José Luis	32922	Sistemas de Medición y Actuación	1	1	2	0	2
	Orts Grau, Salvador	32913	Electrónica de Potencia	1				
	Benlloch Ramos, Vicente	32914	Modelado y Control de Máquinas Eléctricas	1				
	Sapena Bañó, Ángel	32915	Accionamientos Electromecánicos	2				
	Esparza Peidro, Alicia	32918	Automatización Distribuida	1	0	0	0	0
	Blasco Giménez, Ramón Manuel	32917	Técnicas Avanzadas de Control	1				
	Casanova Calvo, Vicente Fermín	32916	Control Aplicado de Sistemas Mecatrónicos	2				
	Gimeno Sales, Francisco José	32920	Diseño Electrónico Avanzado	2				
	Serrano Martín, Juan José	32921	Sistemas Embebidos	2				
	Bernabeu Soler, Enrique Jorge	32910	Automatización	1				
	Donderis Quiles, Vicente	32903	Instalaciones Eléctricas	1				
	Hurtado Pérez, Elías José	32904	Máquinas Eléctricas	1				
	Díez Ruano, José Luis	32908	Control Automático	1				
	Gil Sánchez, Luís	32909	Electrónica e Instrumentacion	1				
	Pedrosa Sanchez, Ana Maria	32905	Comportamiento de Materiales en Servicio	1				
	Denia Guzmán, Francisco David	32906	Diseño de Máquinas	1				
	Cuadrado Iglesias, Juan Ignacio	32907	Mecánica de Máquinas	1	2	2	1	2

MECATRÓNICA

Indicar el grado de trabajo de los resultados de aprendizaje:

0 = no se trabaja

1 = se trabaja mínimamente (podría haber evidencias)

2 = se trabaja bastante (hay evidencias)

3 = se trabaja mucho (hay evidencias)

CT-5 RESPONSABILIDAD Y TOMA DE DECISIONES

Resolver problemas complejos, de manera autónoma, en el ámbito de la disciplina.	Extraer conclusiones de los trabajos e investigaciones prácticas o experimentales realizadas de manera autónoma.	Demostrar iniciativa para organizar el trabajo propio, gestionando el esfuerzo y el tiempo dedicado a alcanzar los objetivos y metas propuestas.	Aplicar de manera efectiva técnicas relacionadas con la búsqueda bibliográfica y el uso de fuentes de datos fiables u otros sistemas de información.
RA-5.1	RA-5.2	RA-5.3	RA-5.4

Profesor	código	ASIGNATURA	CURSO	RA-5.1	RA-5.2	RA-5.3	RA-5.4
ETSID	Rubio Montoya, Francisco José	32911	Dinámica de Sistemas Mecánicos	1			
	Tarancón Caro, José Enrique	32912	Diseño Mediante Elementos Finitos	1			
	Zotovic Stanistic, Ranko	32919	Robótica	1			
	Pitarch Pérez, José Luis	32922	Sistemas de Medición y Actuación	1	2	3	0
	Orts Grau, Salvador	32913	Electrónica de Potencia	1			
	Benlloch Ramos, Vicente	32914	Modelado y Control de Máquinas Eléctricas	1			
	Sapena Bañó, Ángel	32915	Accionamientos Electromecánicos	2			
	Esparza Peidro, Alicia	32918	Automatización Distribuida	1	2	0	1
	Blasco Giménez, Ramón Manuel	32917	Técnicas Avanzadas de Control	1			
	Casanova Calvo, Vicente Fermín	32916	Control Aplicado de Sistemas Mecatrónicos	2			
	Gimeno Sales, Francisco José	32920	Diseño Electrónico Avanzado	2			
	Serrano Martín, Juan José	32921	Sistemas Embebidos	2			

	Bernabeu Soler, Enrique Jorge	32910	Automatización	1			
	Donderis Quiles, Vicente	32903	Instalaciones Eléctricas	1			
	Hurtado Pérez, Elías José	32904	Máquinas Eléctricas	1			
	Díez Ruano, José Luis	32908	Control Automático	1			
	Gil Sánchez, Luís	32909	Electrónica e Instrumentacion	1			
	Pedrosa Sanchez, Ana Maria	32905	Comportamiento de Materiales en Servicio	1			
	Denia Guzmán, Francisco David	32906	Diseño de Máquinas	1			
	Cuadrado Iglesias, Juan Ignacio	32907	Mecánica de Máquinas	1	2	0	2

MATERIA	TIPO	Examen/defensa oral	Prueba escrita	Trabajos académicos	Proyecto	Observación	Evaluación con participación del estudiantado	Prueba práctica de laboratorio/campo/informática/aula
Control Avanzado	OB	0-20	0-75/0-80	0-80/0-100	0-15/0-100	0-20/0-30	0-20	0-50
Diseño Mecánico Avanzado	OB	0-20	0-40/0-80	0-60/0-100	0-20/0-100	0-30	0-10/0-20	0-50
Electrónica de Potencia y Accionamientos Electromecánicos	OB	0-20	0-70/0-80	0-50/0-100	0-30/0-100	0-30	0-20	0-50
Robótica	OB	0-20	0-55/0-80	0-45/0-100	0-15/0-100	0-10/0-30	0-20	0-50
Sistemas de Medición y Actuación	OB	0-20	0-55/0-80	0-45/0-100	0-30/0-100	0-30	0-20	0-50
Sistemas Electrónicos y Embebidos	OB	0-20	0-50/0-80	0-70/0-100	0-15/0-100	0-30	0-20	0-50
Fundamentos Tecnológicos de Automática	OB	0-17,5/0-20	0-60/0-80	0-40/0-50	0-15/0-50	0-30	0-20	0-50
Fundamentos Tecnológicos Eléctricos	OP	0-20	0-75/0-80	0-40/0-50	0-15/0-50	0-10/0-30	0-20	0-50
Fundamentos Tecnológicos Electrónicos y de Control	OP	0-20	0-80	0-40/0-50	0-15/0-50	0-20/0-30	0-20	0-50
Fundamentos Tecnológicos Mecánicos	OP	30-50/0-20	0-70/0-80	0-30/0-50	0-50	0-15/0-30	0-20	0-50
Trabajo Fin de Master	TF	0-25/10-25		0-75/0-90	0-90			