UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE VALÈNCIA

MASTER UNIVERSITARIO EN AUTOMÁTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL

DISCA DEPARTAMENTO DE INFORMÁTICA DE SISTEMAS Y COMPUTADORES

isa

CURSO 2015/16

TRABAJO FIN DE MÁSTER "AUTOMÁTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL"			
LUGAR: AULA MASTER. EDIFICIO 5D. SEGUNDA PLANTA.			
FECHA: 26 DE SEPTIEMBRE DE 2016			
HORARIO	ALUMNO	TÍTULO	DIRECTOR/ES
09:15	LUNA FERNÁNDEZ, MARCOS	Aplicación controladores predictivos para la optimización energética de edificios.	Sanchis Saez, Javier
09:35	MORÁN SANTOS, RUBÉN	Aplicación de algoritmos evolutivos para optimización y control de un proceso térmico.	Sanchis Saez, Javier
09:55	LORENTE PERIS, JUAN MANUEL	Control en red P-I-D de un quadrirotor	Salt Llobregat, Julián
10:15	VIVES FUSTER, JAVIER	Control de sistemas multivariables con retardos múltiples.	Albertos Pérez, Pedro García Gil, Pedro

TRIBUNAL: PRESIDENTE: SALA PIQUERAS, ANTONIO SECRETARIO: GRACIA CALANDÍN, LUIS VOCAL: GARCÍA MORENO, EMILIO	

LA EXPOSICIÓN TENDRÁ UNA DURACIÓN DE 15 MINUTOS.
EL TRIBUNAL DISPONDRÁ DE 5 MINUTOS PARA LA REALIZACIÓN DE PREGUNTAS.

DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA.
Edificio 5C. Universidad Politécnica de Valencia. Camino de Vera s/n. 46022-Valencia
Tel: 96 387 97 70 e-mail: maii@upvnet.upv.es
http://www.maii.upv.es

UNIVERSITAT POLITÈCNICA DE VALÈNCIA

MASTER UNIVERSITARIO EN AUTOMÁTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL

DISCA DEPARTAMENTO DE INFORMÁTICA DE SISTEMAS Y COMPUTADORES

isa

CURSO 2015/16

TRABAJO FIN DE MÁSTER "AUTOMÁTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL"			
LUGAR: AULA MASTER. EDIFICIO 5D. SEGUNDA PLANTA.			
FECHA: 28 DE SEPTIEMBRE DE 2016			
HORARIO	ALUMNO	TÍTULO	DIRECTOR/ES
09:00	PASTOR ALCARAZ, JOSÉ MANUEL	Aprendizaje por refuerzo mediante métodos de búsqueda de política en sistemas electromecánicos	Armesto Ángel, Leopoldo Sala Piqueras, Antonio
09:20	BROCH GUERRERO, AITOR	Diseño, desarrollo y evaluación de un sistema de visión para el reconocimiento automático de juntas de culatas	Sánchez Salmerón, Antonio José
09:40	BRENES TORRES, JUAN CARLOS	API de generación de trayectorias para robot Bioloid sobre Beaglebone Black	Blanes Noguera, Juan Francisco
10:00	BENAVENT PUERTOS, ANTONI	Sistema de localización para robot humanoide basado en IMU sobre Beaglemone	Blanes Noguera, Juan Francisco
10:20	SISTERNES ROSES, DAVID	API para interacción sensores y actuadores de robot Bioloid, basado en BeagleBone black	Blanes Noguera, Juan Francisco

TRIBUNAL: PRESIDENTE: SIMÓ TEN, JOSÉ SECRETARIO: NAVARRO HERRERO, JOSÉ LUIS VOCAL: MELLADO ARTECHE, MARTÍN	

LA EXPOSICIÓN TENDRÁ UNA DURACIÓN DE 15 MINUTOS.
EL TRIBUNAL DISPONDRÁ DE 5 MINUTOS PARA LA REALIZACIÓN DE PREGUNTAS.

DEPARTAMENTO DE INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA.
Edificio 5C. Universidad Politécnica de Valencia. Camino de Vera s/n. 46022-Valencia
Tel: 96 387 97 70 e-mail: maii@upvnet.upv.es
http://www.maii.upv.es