

CURSO 2016/17

TRABAJO FIN DE MÁSTER “AUTOMÁTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL”			
LUGAR: Seminario 3 DISCA 15:30H. a 18:00h.			
FECHA: 27 de septiembre de 2017			
HORARIO	ALUMNO	TÍTULO	DIRECTOR/ES
15:30	GALIANA LLINARES, A.N.	Diseño y desarrollo de herramienta didáctica para el aprendizaje de la gestión de diabetes tipo 1 en niños.	Díez Ruano, J.L.
16:00	TAMARIT PERIS, F. M.	Análisis comparativo de la estabilidad de un sistema de cogeneración basado en aerogenerador flotante y turbinas de corriente marina	García Moreno, E.
16:30	SANCHEZ GARCÍA, D.	Diseño de una aplicación BCI para la comunicación y el control en un entorno hospitalario	Quiles Cucarella, E.
17:00	ALMEIDA CARRERA, J.C.	Desarrollo de un sistema de navegación para barcos de regata	Navarro Herrero, J.L.
17:30	CANO NISTAL, P.	Sintonía de controladores robustos con algoritmos evolutivos	Sanchis Saez, J.

TRIBUNAL: PRESIDENTE: JOSÉ SIMÓ TEN SECRETARIO: ANTONIO SANCHEZ SALMERÓN VOCAL: ENRIC PICÓ MARCO	
---	--

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

CURSO 2016/17

TRABAJO FIN DE MÁSTER “AUTOMÁTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL”			
LUGAR: Biblioteca DISA 15:30H. a 18:30h.			
FECHA: 28 de septiembre de 2017			
HORARIO	ALUMNO	TÍTULO	DIRECTOR/ES
15:30	CHIQUILLO GALEANO, J.C.	Modelo de simulación y diagnóstico de fallos de un sistema de generación eólica flotante	Quiles Cucarella, E.
16:00	HERRERO TEIJON, J.M.	Módulo sensorial Kinect para control distribuido de robots	Simó Ten, E.
16:30	BENGOCHEA CARRASCO, A.	Desarrollo de un sistema de monitorización y control de un robot simulador de diabetes	Blanes Noguera, J.F.
17:00	REAL PERDOMO, E.	Desarrollo de un sistema de seguimiento visual de objetos	Sánchez Salmerón, A.J.
17:30	PUCHALT RODRIGUEZ, J.C.	Desarrollo de técnicas automáticas de inspección visual de placas Petri	Sánchez Salmerón, A.J.
18:00	GONZALEZ ROJO, J.F.	Diseño, desarrollo y evaluación de un sistema de micro-inspección automático	Sánchez Salmerón, A.J.

TRIBUNAL DE 15:30 A 17:00 PRESIDENTE: JOSÉ LUIS NAVARRO HERRERO SECRETARIO: RAMÓN BLASCO VOCAL: LUIS GRACIA CALANDÍN	TRIBUNAL DE 17:00 A 18:30 PRESIDENTE: JOSE LUIS NAVARRO SECRETARIO: FRANCISCO BLANES VOCAL: LUIS GRACIA
---	--

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

CURSO 2016/17

TRABAJO FIN DE MÁSTER “AUTOMÁTICA E INFORMÁTICA INDUSTRIAL”			
LUGAR: Aula Master DISA 10:00h. a 13:00h.			
FECHA: 29 de septiembre de 2017			
HORARIO	ALUMNO	TÍTULO	DIRECTOR/ES
10:00	MARTINEZ MEDINA, P.	Diseño e implementación de un sistema robotizado colaborativo para evaluar mediante señal acústica la correcta colocación de conectores eléctricos.	Gracia Calandín, L.
10:30	DADONE, J.	Diseño de un sistema de guiado de robots mediante la adquisición de señales EEG	Quiles Cucarella, E.
11:00	EMILOV GORANOV, A.	Control de un brazo robot con articulaciones elásticas	Zotovic Stanisic, R.
11:30	LUENGO GORROCHATEGUI, A.	Control de un brazo robot portátil	Zotovic Stanisic, R.
12:00	FORNER SANCHEZ, J.V.	Librería para la utilización en Beaglebone black de un servomotor Dynamixel RX-64	Simó Ten, J.E.
12:30	SANTOYO MUÑOZ, D.	Implementación de una máquina CNC de medición de coordenadas CMM mediante sistema de visión.	García Moreno, E.

TRIBUNAL DE 10:00 A 13:00 PRESIDENTE: LEOPOLDO ARMESTO SECRETARIO: MIGUEL MARTÍNEZ VOCAL: JUAN LUIS POSADAS	
--	--

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