Electrònica

Ponent	Alumne		Títol
Julian Horrillo	Alfredo	Antolín Blanco	Relació entre Industria 4.0 i economia circular. Mètriques
Julian Horrillo	Aaron	de Val Gonzalez	Metodologia per el desenvolupament de productes intel·ligents
Salvador Alepuz	Adrian	Hidalgo Caparros	Il·luminació d'una passarel·la
Lopez Xarbau	Arnau	Inserte Poyatos	Implementació de reconeixement d'imatge a un robot.
Marcos Faudez	Aleix	Moral Viñals	Control d'un autòmat mitjançant l'ús d'un Eye Tracker.
Toni Sanchez Rifà	Arnald	Ponsatí Sabé	Desenvolupament per a la creació de la criptomoneda mitjançant energies netes.
Carles Paul	Daniel	Sánchez Almansa	Recerca de sensors i desenvolupament de mòduls de comunicació "sensor agnòstica"per a màquines elèctriques
Lopez Xarbau	Eric	Barragán Martínez	Simulació i Control del Robot col·laboratiu Tm5-900 mitjançant ROS (Robot Operating System)
Julian Horrillo	Enric	Fabregat Llopis	Guia per la transformació digital de les empresesmanufactureres de Mataró i la seva àrea d'influència.
Salvador Alepuz	Frank Luis	Salinas Mendoza	Investigación e implementación del ahorro de material de fricción en el proceso defabricación de pastillas de freno.
Lopez Xarbau	Isaac	Payo Garzo	Màquina automatitzada d'assemblatge de clips ibrides
Virginia Espinosa	Ismael	Plaza Guerra	Disseny d'adquisició de senyal de sensors piezoelèctricsimpresos per aplicacions en electrònica flexible.
Salvador Alepuz	Juli	Cantos González	Model de càlcul per la generació fotovoltaica ambinclinació i orientació variables.
Virginia Espinosa	Júlia	Lopez Closa	Disseny d'un permeàmetre per a mesurar la permeabilitatmagnètica de mostres de material ferromagnètic per a l'ALBA
Joan Triadó	José Luis	Panique Yujra	Robótica móvil con Matlab.
Lopez Xarbau	Jordi	Viarnes Vela	Actualització del control automàtic d'una perforadora debandes
Joan Triadó	Marc	Sánchez Murillo	Estudi a aplicació de la Toolbox de robòtica del Matlab.
Marcos Faudez	Marc	Vigata Capdevila	Disseny d'un boosterpack per a launchpad TIVA TM4C123G
Joan Triadó	Oscar	Iglesias Codina	Disseny i desenvolupament d'una novaaplicació per una cel·la de fabricació flexible.
Marcos Faudez	Rut	Bertran Piñero	Disseny i construcció d'un sistema plotter 2D
Lopez Xarbau	Sergi	Bona Peñalver	Control de la cèl·lula de fabricació flexible i dels robots ABB IRB120 i FANUC LR Mate 200iD/4S mitjançant interfície HM
	Soulaiman	el Yusufi	DISSENY I DIMENSIONAMENTD'UNA PLANTA INDUSTRIAL ENFOCADA A LA INDÚSTRIAFARMACÉUTICA.
Salvador Alepuz	Sergio	Solís García	Millora de la qualitat d'injecció de corrent a la xarxa elèctrica mitjançant el control predictiu enun convertidor multinivell N
Marcos Faudez	Víctor	González Sánchez	Enderezo y cambio desabanas automático
Joan Triadó	Victor	Sánchez Fernánde	SIMULACIÓ DE LA CÈL·LULA ROBÒTICA DEL LABORATORI DE MECATRÒNICA AMB EL ROBOTSTUDIO
Salvador Alepuz	Xavier	Márquez Menchon	Estudi de la implementació del sistema LORA a Mataró