



El Grupo de Investigación de Inteligente, Control en colaboración el con Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Universidad del País Vasco (UPV/EHU), presentan cuarto ciclo de conferencias titulado "La Automática y el Control en la reducción del impacto medioambiental " y que se celebrará en la Escuela de Ingeniería de Bilbao.



Universidad

DE INGENIERÍA

Entidades patrocinadoras:













Entidades colaboradoras:







IDOM

Inscripciones (gratuitas):





IV Jornadas

La Automática

y el Control

en la reducción

del impacto

medioambiental

AyCriMA-2024



Escuela de Ingeniería de Bilbao, UPV/EHU

Sala de conferencias – Edif I (P0E1)

30 y 31 de octubre de 2024



Hoy en día la preocupación por el impacto negativo medioambiental que nuestra sociedad genera se presenta en múltiples entornos y sectores, desde el ámbito político, hasta nuestra sociedad, cuya concienciación va creciendo lentamente.

Pero es especialmente relevante que los mundos académico y científico, así como el industrial, aporten soluciones y nuevas propuestas de mejora en multitud de procesos y situaciones cotidianas, donde la tecnología puede lograr un mejor comportamiento de nuestros entornos sociales industriales, en pro de una reducción del impacto medioambiental existente.

Es objeto de este evento, organizar una conferencia con múltiples ponentes que nos acerquen a soluciones reales y prácticas, donde las técnicas de control y automatización han permitido llevar a cabo soluciones tecnológicas que ofrecen alternativas más ecológicas, eficientes y que reducen más notablemente el impacto medioambiental, como son las mejoras presentadas en eficiencia energética para múltiples procesos industriales, en complejos controles de plantas o la generación y almacenamiento de hidrógeno.



Día 30 de octubre, miércoles 16:00 h. - 20:00 h.

16:00 h. - Presentación

16:15 h. - Sistema inteligente para la gestión optima de los recursos hídricos en ciudades

El profesor Héctor Quintián Pardo, es Doctor en Informática y profesor de Ingeniería de Sistemas y Automática por la U. da Coruña. Es coordinador del máster en Informática Industrial y Robótica de la EPEF-UdC.





Ha liderado múltiples contratos de I+D con empresas, además de proyectos de investigación competitiva nacionales y autonómicos en control y optimización de sistemas utilizando técnicas de inteligencia computacional.

17:30 h. - Descanso y café

18:00 h. - Robotics and ML for a more sustainable fishery ecosystem

Jaime Valls Miró es el investigador principal del departamento de tecnologías pesqueras sostenibles de AZTI. Es doctor en Robótica y Sistemas de Control por la Universidad de Middlesex. En 2004 se incorporó al Centro de



Sistemas Autónomos de la UTS (AUS). En 2023 se unió a AZTI como investigador Ikerbasque. Su área de interés se centra en la robótica marina aplicada a mejorar la eficiencia del sector pesquero en la explotación sostenible de los recursos del mar

18:45 h. - Optimización de procesos industriales mediante IA en lazo cerrado

Javier García Sedano es fundador de la empresa OPTIMITIVE, la cual se dedica a obtener el rendimiento óptimo, mejorar la eficiencia energética y aumentar la calidad de los procesos industriales, en sectores



como petrolífero, generador de energía, cementero y papelero, entre otros. Sus soluciones de Control están basadas en técnicas de Inteligencia Computacional. destacando como producto estrella su desarrollo OPTIBAT.

Día 31 de octubre, jueves 10:00 h. - 13:30 h.

10:00 h. - Automatización para mejorar la eficiencia de los procesos de reciclaje

El 70 % de los metales de Aludium proceden del reciclaje del aluminio, siendo un punto fuerte de negocio y evitando con ello más de 2,5 millones de toneladas de emisiones de C02 al año, además de reducir drásticamente





la energía empleada. Alfonso Martínez Zarraga ha sido Director de Operaciones en la factoria que Aludium tiene en Amorebieta y actualmente es Special Manager.

10:45 h. - Robótica para procesos colaborativos de reciclado

Ander González Tomé es investigador desde 2020 en el departamento de Control y Robótica de Ikerlan. Realizó el máster de Robótica en la Universidad de Aalborg v obtuvo en 2019 los títulos de Ingeniero en Sistemas de Teleco-

municaciones e Ingeniería Informática en la MGEP. Actualmente trabaja en proyectos relacionados con la robótica móvil y colaborativa. Su investigación se basa



en técnicas de control inteli-**1Kerlan** gente, percepción artificial y software open-source.

11:30 h. - Descanso y café

12:00 h. - Gestión energética inteligente en el nuevo contexto energético

Xavier Blasco Ferragud es catedrático en la Universitat Politècnica de València, en el Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática. Su labor de investigación se desarrolla en el grupo CPOH del Instituto



Universitario de Automática Informática Industrial (ai2). Sus intereses se reparten entre el control predictivo basado en modelos, la optimización evolutiva multiobjetivo, con aplicación directa en la ingeniería.