

DIRECCIÓN

Trabajos de Fin de Máster del Máster Universitario en Ingeniería Industrial Curso 2019-20, primer cuatrimestre.

Este documento incluye la relación de Propuestas de Trabajo de Fin de Máster (TFM) aceptadas por la Comisión Académica, **y que no tienen un estudiante asignado** (07/11/2019)

Procedimiento de solicitud:

- Los estudiantes matriculados en la asignatura de TFM, **que no tengan un TFM ya asignado** y que deseen solicitar la asignación de uno de los incluidos en este documento, deberán rellenar el formulario que encontrarán en <https://bit.ly/2WUxPp6>, de modo que ya NO es necesario presentar las solicitudes en las Secretaría de dirección de la EPS como describe el punto 4.7 de la normativa (si es necesario, se le solicitar documentación adicional).
- En el formulario podrá solicitar hasta 10 TFMs (y un mínimo de 4) que se tendrán en cuenta en el proceso de asignación, dando más prioridad al indicado como primera opción (ordénelos según su orden de preferencia). Cuantos menos solicite, más probable será que no se le pueda asignar ninguno.
- En caso de que solicite TFMs en los que el tutor especifique requisitos previos, deberá justificar (en las preguntas correspondiente del formulario) que efectivamente cumplen dichos requisitos. Las evidencias documentales podrán ser solicitadas antes de la asignación.

El plazo de presentación de solicitudes finaliza el día 15 de noviembre de 2019 a las 23:59. La Comisión Académica de los Másteres realizará la asignación teniendo en cuenta el expediente académico del estudiante y el cumplimiento de los requisitos previos especificados (en su caso). Se comunicará la asignación de TFMs a través de los mismos mecanismos usados para difundir esta oferta (BB de alumnos).

IMPORTANTE:

Los alumnos que estén realizando una especialidad deberán seleccionar un TFM de su especialidad concreta para alcanzar los 30 ECTS necesarios de la misma. **Si un alumno realiza un TFM no ofertado en su especialidad, se graduará sin especialidad, independientemente de que haya cursado las asignaturas correspondientes.**

Los TFM que estén asignados a una especialidad podrán ser realizados por alumnos de esa especialidad concreta o por los alumnos que **no cursan ninguna especialidad.**

DIRECCIÓN

Código	Departamento	Tutor	Título	Línea de Trabajo	Especialidad	Observaciones
AUT1920-02	Automática	Agustín Martínez Hellín	Diseño e implementación de funcionalidades de gestión de recursos en la nube	Partiendo de una implementación del procesador RISC-V existente, se realizarán modificaciones/optimizaciones del diseño del pipeline. Se simulará su comportamiento y se programará sobre una FPGA, realizando pruebas específicas que permitan analizar el impacto de los cambios en el rendimiento de forma comparativa con otras implementaciones.	Sin especialidad	Se manejarán herramientas de diseño, programación y simulación orientadas al diseño con FPGAs. El alumno trabajará en equipo con el diseñador de la implementación del procesador de arquitectura RISC-V, contando por tanto con su soporte directo. Vigencia de la propuesta: Febrero 2020
AUT1920-03	Automática	Agustín Martínez Hellín	Desarrollo de "IP Core" con mecanismos "Fault Tolerant compatibles" con FPGAs	Partiendo de una implementación de un procesador de arquitectura RISC-V ya existente, se propone el diseño e implementación sobre FPGA de unos módulos compatibles y que dispongan de mecanismos de tolerancia a fallos. En primer lugar, se realizará un estudio del estado del arte sobre los distintos mecanismos utilizados en relación con la tolerancia a fallos en el sector espacial, se seleccionarán algunos de estos mecanismos y se implementarán en un "ip core". Finalmente, se realizarán pruebas con inyección de errores que permitan verificar el buen funcionamiento de los módulos desarrollados.	Sin especialidad	Se manejarán herramientas de diseño, programación y simulación orientadas al diseño con FPGAs. El alumno trabajará en equipo con el diseñador de la implementación del procesador de arquitectura RISC-V, contando por tanto con su soporte directo. Vigencia de la propuesta: Febrero 2020
AUT1920-04	Automática	Antonio Da Silva Fariña	Desarrollo de un Instruction Set Simulator modular para un simulador existente orientado a aplicaciones espaciales	Partiendo del simulador LEONVIP, que simula la ejecución de instrucciones del procesador LEON 3, se propone el diseño y desarrollo de una clase Instruction Set Simulator (ISS) de otra arquitectura (RISC-V, ARM...) a partir de la documentación del Instruction Set Architecture de dicha arquitectura. Para la validación y verificación del proyecto, se utilizará un proyecto de tests unitarios e integración asociado al simulador y se diseñarán y desarrollarán ejecutables binarios de pruebas. Por último, se realizarán las comparaciones pertinentes con el hardware real, comprobando así la validez del sistema.	Tecnologías Espaciales y de Defensa, y sin especialidad	El desarrollo de la ISS se realizará en C++. El alumno trabajará en equipo con el desarrollador del simulador, contando con su soporte directo. Se proporcionará acceso a un servidor de Jenkins para la realización de las pruebas de manera automática. Vigencia de la propuesta: Febrero 2020

DIRECCIÓN

Código	Departamento	Tutor	Título	Línea de Trabajo	Especialidad	Observaciones
AUT1920-05	Automática	Antonio Da Silva Fariña	Implementación de IP Cores del procesador LEON 3 en el simulador LEONViP	El simulador LEONViP implementa los módulos básicos para la ejecución de aplicaciones del procesador LEON 3. En este trabajo se propone la implementación de otros módulos secundarios para su uso en el simulador en función de las necesidades para el sector espacial. Para la validación y verificación del proyecto se utilizará un proyecto de tests unitarios e integración asociado al simulador y se diseñarán y desarrollarán ejecutables binarios de pruebas. Por último, se realizarán las comparaciones pertinentes con el hardware real, comprobando así la validez del sistema.	Sin especialidad	El desarrollo se realizará en C++. El alumno trabajará en equipo con el desarrollador del simulador, contando con su soporte directo. Se proporcionará acceso a un servidor de Jenkins para la realización de las pruebas de manera automática. Vigencia de la propuesta: Febrero 2020
AUT1920-08	Automática	Noelia Hernández Parra	Desarrollo de un sistema de localización basado en WiFi usando CNNs	El objetivo es el estudio e implementación de un sistema de localización basado únicamente en la señal WIFI. Para ello se estudiarán los distintos métodos de localización existentes y se planteará el uso de redes neuronales convolucionales para resolver el problema. Se evaluará la precisión de la localización, así como su ejecución en tiempo real. La aplicación final del sistema podrá ser la localización de cualquier tipo de dispositivo buscando su funcionamiento en cualquier tipo de entorno.	Sistemas Inteligentes de Transporte, Robótica y Percepción	Se recomienda tener conocimientos de CNNs, Python o C/C++ y Matlab
AUT1920-09	Automática	Óscar Rodríguez Polo	Desarrollo de un banco de pruebas modular para sistemas basados en el procesador LEON 3	Se propone el diseño y desarrollo de un banco de pruebas modular para su ejecución en sistemas hardware y simuladores basados en el procesador para aplicaciones espaciales LEON 3. Este banco de pruebas incorporará distintos benchmarks y tests para la comprobación de las distintas partes del hardware (decodificación y ejecución de instrucciones, memoria caché, memoria RAM, uso de interfaces externas...) que podrán activarse de manera independiente. El código del banco de pruebas se diseñará modularmente para la fácil extensibilidad del mismo.	Sin especialidad	El desarrollo del banco de pruebas se realizará principalmente en C++, pero para determinadas pruebas podría requerir un uso básico del lenguaje de ensamblador. El alumno trabajará en equipo con el desarrollador del simulador LEONViP, contando con su soporte directo. Se proporcionará acceso a un servidor de Jenkins para la ejecución del banco de pruebas en sus distintas configuraciones de manera automática. Vigencia de la propuesta: Febrero 2020

DIRECCIÓN

Código	Departamento	Tutor	Título	Línea de Trabajo	Especialidad	Observaciones
AUT1920-10	Automática	Oscar Rodríguez Polo	Integración de procesador RISC-V del "IP Core" PelíCAN sobre FPGAs	Se parte del "Ip-cores" GPL PelíCAN de la GRLIB de Gaisler para los procesadores de la familia LEON, especialmente orientados a aplicaciones para misiones espaciales, y una implementación de procesador con arquitectura RISC-V. El objetivo es integrar dicho "IP core con el procesador RISC-V, programar el conjunto sobre una FPGA y realizar las pruebas pertinentes. El resultado es un SoC "System on Chip" basado en RISC-V con una interfaz CAN.	Sin especialidad	Se manejarán herramientas de diseño, programación y simulación orientadas al diseño con FPGAs. El alumno trabajará en equipo con expertos en la implementación del procesador de arquitectura RISC-V y usuarios de los "Ip cores" de GPL GRLIB de Gaisler, contando por tanto con su soporte directo. Vigencia de la propuesta: Febrero 2020
AUT1920-11	Automática	Pablo Parra Espada	Despliegue de un sistema de integración continua para proyectos hardware en VHDL con Docker	Se pretende seleccionar y desplegar un sistema de integración continua para proyectos HW usando dockers. Se hará un estado del arte en los sistemas de integración continua para la automatización de pruebas de proyectos HW desarrollados en VHDL. Tras esto se realizará la instalación y el despliegue de uso de los paquetes SW seleccionados en el análisis previo, haciendo uso de SW de contenedores docker. Con el fin de comprobar la validez del sistema, se proporcionará un proyecto HW en VHDL, ya existente, de tal manera que se diseñarán y desarrollarán unas pruebas automáticas para verificar la correcta ejecución del sistema desplegado.	Sin especialidad	El alumno trabajará en equipo con el diseñador de la implementación del procesador RISC-V, contando por tanto con su soporte directo, por lo que no es necesario que se disponga conocimiento sobre VHDL, aunque es recomendable. Vigencia de la propuesta: Febrero 2020

DIRECCIÓN

Código	Departamento	Tutor	Título	Línea de Trabajo	Especialidad	Observaciones
ECA1920-05	Electrónica	M. Rosario Fernández Ruiz	Sensores vibro-acústicos distribuidos de alta resolución para monitorización de estructuras aeronáuticas	Los sistemas aeronáuticos necesitan monitorización continua y en tiempo real de numerosos parámetros como peso, presión en las ruedas, etc. La inclusión de sensores ópticos aportó grandes ventajas como su ligereza, inmunidad a interferencias electromagnéticas, gran resolución, entre otros. Hasta la fecha, los sensores ópticos propuestos para sistemas aeronáuticos son sensores puntuales, los cuales requieren implementación específica y un sistema interrogador por sensor instalado. En este TFM se va a investigar el uso de sensores puramente distribuidos: una fibra óptica convencional actuará como elemento sensor de toda la estructura con un único sistema interrogador. Técnicas para adaptar las prestaciones de los sensores distribuidos a las especificaciones de alta resolución y eficiencia requeridas en los sistemas aeronáuticos serán investigadas e implementadas.	MUIT: Tecnologías Espaciales y de Defensa, Sistemas inteligentes de transporte y sin especialidad. MUII:	Ya aprobado y asignado tribunal en 2018-19
ECA1920-06	Electrónica	Sonia Martín López	Desarrollo de herramienta de simulación de efectos no lineales en fibra óptica.	El objeto de este trabajo será el desarrollo de una aplicación software con la que modelar los principales efectos lineales y no lineales que experimenta la luz en su propagación por la fibra óptica. La aplicación software se desarrollará usando la herramienta de simulación Matlab u otra similar. Se deberá generar una interface amigable pensando en un uso docente para todos los niveles (desde grado hasta doctorado), así como para su uso en laboratorios de I+D en Fotónica.	Sin especialidad	

DIRECCIÓN

Código	Departamento	Tutor	Título	Línea de Trabajo	Especialidad	Observaciones
ECA1920-07	Electrónica	Tutor: Hugo Fidalgo Martins (Instituto de Óptica CSIC). Cotutora: Sonia Martin López	Aplicaciones de sensado distribuido en fibras ópticas en entornos industriales.	La fibra que nos lleva internet a casa puede ser usada como un micrófono, o para tener una medida de temperatura en cada punto a lo largo de su longitud. Para ello basta con conectar un equipo interrogador en uno de sus extremos. En este TFM se trabajará en la adecuación de este tipo de sistemas sensores, conocidos como Sensores Distribuidos de Fibra, en entornos industriales. Se realizarán tanto medidas experimentales en entornos reales como el tratamiento e interpretación posterior de los datos recogidos. Para ello será necesario el uso de métodos de tratamiento de señales, que habrá que adecuar a las características particulares de los datos recogidos en cada aplicación.	MUIT: Sin especialidad. MUII: Robótica y percepción	Ya aprobado y asignado tribunal en 2018-19
ECA1920-21	Electrónica	Tutor: Enrique Sierra, ASTI. Cotutor: Felipe Espinosa Zapata	Modelado e identificación de un vehículo de guiado automático para su control en red	El acrónimo AGV proviene del término Vehículo de Guiado Automático. Estos son vehículos de transporte sin conductor empleados en la industria para automatizar los flujos intralogísticos y las cadenas de producción, dotando a estos procesos de una gran flexibilidad espacial y temporal. Frente a la solución de sensado y control local se está imponiendo la alternativa de sistemas de sensado y control en red. El objetivo del TFM es revisar la literatura científica sobre el modelado y la identificación de vehículos de guiado automático incluyendo el canal de comunicación como parte de la planta. Posteriormente, partiendo de datos de entrada/salida reales de un AGV, se realizará un estudio comparativo de diferentes técnicas de modelado de sistemas, identificando componentes lineales y no lineales. Se estudiará la influencia del retardo introducido por la red en modelo de planta formado por AGV y canal de comunicación con el centro remoto de control.	Robótica y Percepción	

DIRECCIÓN

Código	Departamento	Tutor	Título	Línea de Trabajo	Especialidad	Observaciones
ECA1920-23	Electrónica	Javier Macías Guarasa	Diseño, implementación y evaluación de una estrategia de detección de eventos anómalos basados en información acústica	<p>En el análisis de comportamiento humano la detección de anomalías es objetivo en distintas áreas de la automatización de servicios (publicidad y venta, seguridad, salud, servicios sociales para sectores vulnerables de la población, etc.), a partir de datos multimodales disponibles gracias al gran despliegue de sensores intercomunicados, de bajo coste y alta velocidad y de sistemas de procesamiento cada vez más potentes. Desde un punto de vista global, las anomalías se describen como eventos de baja verosimilitud, y en esa línea múltiples trabajos de la comunidad científica abordan la detección de anomalías en distintos escenarios.</p> <p>En este TFM se plantea el diseño, la implementación y evaluación de estrategias y algoritmos para la detección de anomalías utilizando información acústica. El trabajo abordará la revisión bibliográfica del estado del arte en dicha temática (incluyendo la recopilación de bases de datos y algorítmica de base), la propuesta de diseño de soluciones algorítmicas, y la generación de una implementación final que será evaluada de forma rigurosa sobre las bases de datos disponibles. El trabajo implicará la utilización de técnicas de procesamiento de señal de audio, combinadas con las de aprendizaje máquina, y la aplicación de estrategias rigurosas de experimentación y validación algorítmica. El entorno de desarrollo se apoyará en una plataforma GNU/Linux, sobre los lenguajes de programación C y MatLab.</p>	MUIT: Ambas especialidades y "sin especialidad"; MUII: Robótica y Percepción y "sin especialidad"	Ya aprobado y asignado tribunal en 2018-19

DIRECCIÓN

Código	Departamento	Tutor	Título	Línea de Trabajo	Especialidad	Observaciones
ECA1920-24	Electrónica	Javier Macías Guarasa	Diseño, implementación y evaluación de una estrategia de detección de objetos abandonados en aplicaciones de videovigilancia	En el entorno de aplicaciones de videovigilancia, la detección de situaciones anómalas de forma automática es un objetivo clave para permitir la respuesta rápida a los mismos, y cada vez más factible gracias al gran despliegue de sensores de todo tipo (fundamentalmente de vídeo), de bajo coste y alta velocidad y de sistemas de procesamiento cada vez más potentes. En este TFM se plantea el diseño, la implementación y evaluación de estrategias y algoritmos para la detección de objetos abandonados por los usuarios en el entorno monitorizado utilizando información visual. El trabajo abordará la revisión bibliográfica del estado del arte en dicha temática (incluyendo la recopilación de bases de datos y algorítmica de base), la propuesta de diseño de soluciones algorítmicas, y la generación de una implementación final que será evaluada de forma rigurosa sobre las bases de datos disponibles. El trabajo implicará la utilización de técnicas de procesamiento de señal de audio, combinadas con las de aprendizaje máquina, y la aplicación de estrategias rigurosas de experimentación y validación algorítmica. PERFIL DE	MUIT: Ambas especialidades y "sin especialidad"; MUII: Robótica y Percepción y "sin especialidad"	

DIRECCIÓN

Código	Departamento	Tutor	Título	Línea de Trabajo	Especialidad	Observaciones
TSC1920-01	Teoría de la Señal y Comunicaciones	Philip Siegmann	Correlación Digital de Imágenes y Análisis por Elementos Finitos	Iniciar en el uso de técnicas experimentales basadas en procesado de imágenes para determinar los mapas de deformación y compararlos con los resultados de las técnicas de análisis por elementos finitos. En concreto se utilizará la técnica de Correlación Digital de Imágenes para obtener los mapas de deformación en una serie de probetas cuyo comportamiento mecánico se simularán con los nuevos programas de elementos finitos de los que se disponen. De esta forma se validarán y se determinarán los límites a partir del cual las simulaciones puedan empezar a fallar.	Sin especialidad	
TSC1920-02	Teoría de la Señal y Comunicaciones	Pedro Gil Jiménez	Sistema de detección de escaleras para una plataforma mecánica	Los objetivos son: Desarrollo de un sistema de detección de escaleras mediante procesado de nubes de puntos usando una cámara de profundidad. Desarrollo de un sistema de reconstrucción 3D de la escalera detectada, y cálculo de su pose con respecto a la cámara de profundidad. Implementación de una arquitectura tipo raspberry, e interconexión con el resto del sistema de la plataforma mecánica.	MUII: Robótica y Percepción	Para la selección del estudiante se valorará la experiencia académica y/o profesional para desarrollar los objetivos: conocimientos sobre procesado e imagen; habilidades de programación en cualquier lenguaje (especialmente python)

DIRECCIÓN

Código	Departamento	Tutor	Título	Línea de Trabajo	Especialidad	Observaciones
TSC1920-03	Teoría de la Señal y Comunicaciones	Pilar García Díaz	Implementación de un algoritmo distribuido CFS para la extracción de características relevantes en problemas de clasificación de Big Data.	La selección de características en BBDD es un área de investigación clave en los campos de Machine Learning y Data Mining. La identificación de campos o características relevantes para el algoritmo de aprendizaje puede reducir notablemente los tiempos de procesamiento y/o mejorar considerablemente su rendimiento. De la misma manera, eliminar o reducir redundancias entre características puede ser crucial para incrementar la eficacia y eficiencia de los algoritmos. Por otra parte, los algoritmos tradicionales diseñados e implementados para ejecutarse en una sola máquina carecen de escalabilidad requerida en la actualidad con conquista de Big Data. Este TFM consiste en la implementación de un algoritmo distribuido CFS (Correlation-based Feature Selection) aplicado a problemas de clasificación en aplicaciones de Big Data. El algoritmo será implementado bajo un modelo de computación en cluster Apache Spark y evaluado con bases de datos públicas con miles de campos y elevado número de instancias.	MUIT: Sistemas Inteligentes de Transporte; MUII: Robótica y Percepción	

DIRECCIÓN

Código	Departamento	Tutor	Título	Línea de Trabajo	Especialidad	Observaciones
TSC1920-04	Teoría de la Señal y Comunicaciones	Emiliano Pereira González	Plataforma mecánica con capacidad para subir y bajar escaleras	Este TFM parte de un prototipo novedoso a escala 1:2 desarrollado en Padrino Tecnológico (http://padrinotecnologico.org/). Los objetivos de este proyecto son: - Documentar el prototipo mecánico mediante la definición de cada una de las partes. - Generar un anexo de planos que permita la construcción de este prototipo. - Estudio de la relación entre dimensiones del prototipo y los perfiles de escalera contemplados en el CTE español. - Finalización del prototipo desarrollado (instalación de motores, drivers y microcontroladores) para implementar el control cinemático de la plataforma.	Robótica y Percepción y Sin especialidad	Para la selección del estudiante se valorará la experiencia académica y/o profesional para desarrollar los objetivos. Vigencia: 1 Diciembre 2019
TSC1920-05	Teoría de la Señal y Comunicaciones	Emiliano Pereira González	Control cinemático de una plataforma con capacidad de subir escaleras.	Este TFM parte de un prototipo novedoso a escala 1:2 desarrollado en Padrino Tecnológico (http://padrinotecnologico.org/). Los objetivos de este proyecto son: · Generar trayectorias cinemáticas para diferentes perfiles de escaleras partiendo de una configuración mecánica de la plataforma. · Partiendo de unas coordenadas de posición y orientación, generar las señales de control para los motores desde un microcontrolador. · Realizar pruebas con el prototipo y maquetas de escaleras. Medir tiempos de subida de obstáculos y aceleraciones máximas (ergonomía de un posible usuario).	Robótica y Percepción	Se necesitan conocimientos previos de programación de microcontroladores. Vigencia: 1 Diciembre 2019

DIRECCIÓN

Código	Departamento	Tutor	Título	Línea de Trabajo	Especialidad	Observaciones
TSC1920-06	Teoría de la Señal y Comunicaciones	Pablo Díaz Villar	Dimensionado y análisis operativo de baterías en mini-redes eléctricas aisladas	El trabajo tiene como objetivo principal el dimensionamiento adecuado de sistemas de almacenamiento de energía con baterías electroquímicas en mini-redes eléctricas aisladas con generación fotovoltaica e híbrida y su análisis operativo. Para ello se tendrá en cuenta no solo su papel en el suministro energético sino también su comportamiento en potencia, frente a picos de demanda neta y su función como soporte de red ante rampas de potencia y otro tipo de perturbaciones que puedan afectar al suministro eléctrico y a la calidad de red. Se analizarán y adaptarán los modelos de baterías más relevantes, tanto en su operación instantánea como en su degradación con el tiempo. A partir de ellos, se realizará la simulación de escenarios de generación y demanda reales en mini-redes eléctricas aisladas de baja y media potencia para obtener el dimensionado óptimo.	Generación y Distribución Inteligente de Energía	
QAQFIQ1920-01	Química Analítica, Química Física e Ingeniería Química	Beatriz Jurado Sánchez, RyC Instituto de Investigación Andrés del Río UAH (Cotutor: Alberto Escarpa Miguel, UAH)	Diseño de un dispositivo acoplado a un microscopio óptico para el movimiento de micromotores mediante campos magnéticos	Objetivos: Diseño de un sistema de electroimanes empleando programas de dibujo como Solidwork o Comsol para el diseño previo del dispositivo. Se evaluarán configuraciones que integren dos o cuatro electroimanes. Fabricación del sistema de electroimanes, que consistirá en cuatro de ellos, un microcontrolador y un ordenador. De esta forma se podrá realizar un control de los imanes a tiempo real o cargar programas con movimientos predefinidos. Acoplamiento del sistema desarrollado a un microscopio óptico de alta resolución. Evaluación de la propulsión de partículas magnéticas y micromotores magnéticos.	Robótica y Percepción y Sin especialidad	