

Breu Informe relació UPC – Empreses per a la comissió TIC, COEIC Josep Amat

Una experiència des del grup recerca en Robòtica Intel·ligent i Sistemes de la UPC, (GRINS): https://www.google.es/?gws_rd=ssl#q=grins+UPC
Aquest grup de recerca engloba uns 10 Professors, i és una petita part de tot el Departament, que engloba uns 110 Professors.

Les experiències en cada un d'aquests camps són:

1. Els estudiants van a l'empresa

El Doctorat Industrial i Treballs de Màster aplicats al lloc de treball, que són una excel·lent plataforma per obrir punts de col·laboració universitat-empresa.

2. La UPC fa empresa

Hem fet:

Thinking Forward XXI SL es un spin-off de la UPC nascuda després de l'accident del Metro de Montbau el 2004, que explota una patent UPC-Ferrocarrils Metropolitans de Barcelona (FMB) pel manteniment predictiu d'averies de les agulles de la xarxa ferroviària, i de motors elèctrics en general.

Rob Surgical System es un spin-off de la UPC/IBEC nascuda el 2012 després d'anys de treball en robòtica quirúrgica i comptant amb el suport de la Mayo Clinics.

Surgy Trainer es un spin-off de la UPC/IBEC en procés de creació després d'anys de treball en simuladors per la robòtica quirúrgica i comptant amb el suport de la Comunitat Ginecològica Europea.

3. La empresa ve a la Universitat

Hem fem seminaris amb empreses i consultes.

4. La UPC i l'empresa col·laboren

S'han fet molts convenis amb tot tipus d'empreses:

CONVENIS AMB GRANS EMPRESES:

FCC Clavegueres. TELSTAR (Llum Quiròfan, Patent).
Més enrere, amb RENFE, DAMM (Automatització magatzems), ...

CONVENIS AMB MITJANS:

Túnel Vallvidrera, sistema VAO (Patent), . . .

CONVENIS AMB PETITES:

ELHCO (Braç robòtic perruqueria Patent), Matymec, (Tecnificació de prototipus), . . .

PROJECTES AMB CONSORCIS:

CENIT (Sistema rehabilitació paraplàgics), IMPACTO (EMTE Polit),
CONSOLIDER (TEKNIKER → ROBAUCO, Vehicle explorador autònom),
EUROSURGE (Estratègies europees per la industrialització de la recerca en cirurgia).
RECERCAIXA (Caminador Sant Joan de Déu).
