

**TREBALL FINAL DE MÀSTER Curs: 2013/14**

**Informe de lliurament:**

El Director /ponent dóna el seu vistiplau al lliurament del TFM referenciat a continuació per a la seva presentació i defensa

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **TITULACIÓ:** Màster en Automàtica i Robòtica. | | | |
| **Nom estudiant/a:** Sebastián Chávez-Ferrer Marcos | | | |
| **DNI/Passaport:** x4090567v | | **Telèfon:** 685580127 | |
| **Mail:** schavezferrer@gmail.com | | | |
| **Realitzat en una empresa** | **Nom de l’empresa** | | **Director** |
| **En cas de fer el TFM compartit** | **Nom estudiant/a:** | | **DNI/Passaport** |

|  |  |
| --- | --- |
| **Títol del TFM:** Controlling a Quadrotor with a Robotic Arm using Nonlinear Model Predictive Control | |
|  | |
| **Director/ponent:** Carlos Ocampo Martínez | |
| **Idioma de la memòria**  Anglès | **Idioma en què es farà la presentació** Castellà |

**Lliurament:**

|  |  |
| --- | --- |
| **Data de lliurament:**  **16/01/2015** | **Signatura:** |

**Proposta de Tribunal (opcional)**

|  |  |
| --- | --- |
|  | **Noms** |
| President | **Juan Andrade Cetto** |
| Vocal | **Vicenç Puig Cayuela** |
| Vocal (El mateix director) | **Carlos Ocampo Martínez** |
|  |  |

Barcelona, a 16 de gener de 2015