



Madrid Robotics Digital Innovation Hub

***Sistemas Inteligentes de Transporte Terrestre
11 de junio de 2021, Madrid***

RoboCity2030

Madrid Robotics Digital Innovation Hub

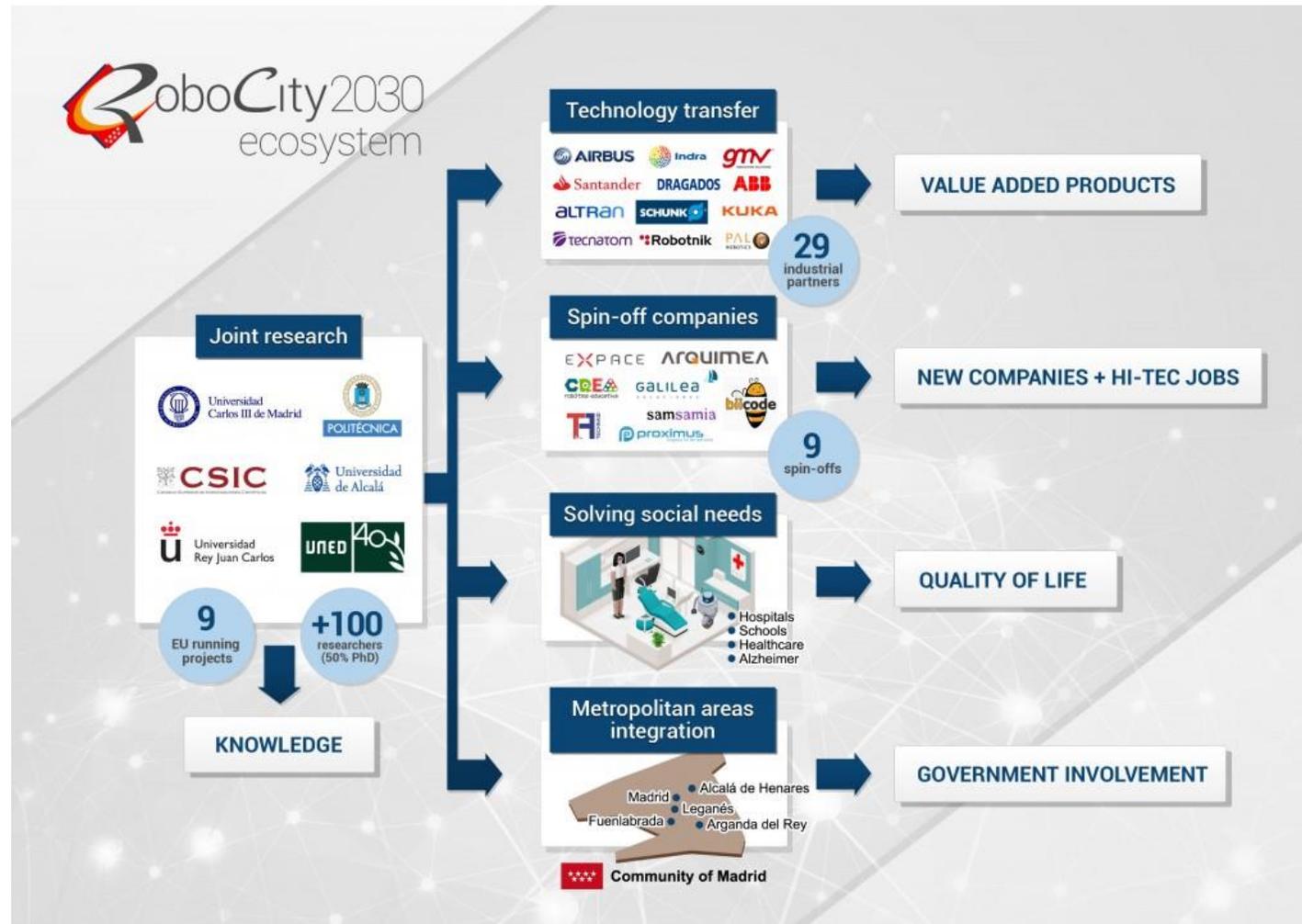
*Prof. Carlos Balaguer
Coordinar RoboCity2030
Universidad Carlos III de Madrid
www.robocity2030.org*

Excelencia en Robótica Inteligente



- **RoboCity2030 I (2006-2010):** Creación de la red de Robótica en Madrid
- **RoboCity2030 II (2010-2014):** Consolidación y cooperación
- **RoboCity2030 III (2014-2018):** Aplicaciones y demostradores de la robóticas
- **RoboCity2030 IV (2018-2022):** Digital Innovation Hub en Madrid

DIH: Eco-sistema de I+D e innovación



Transporte Inteligente



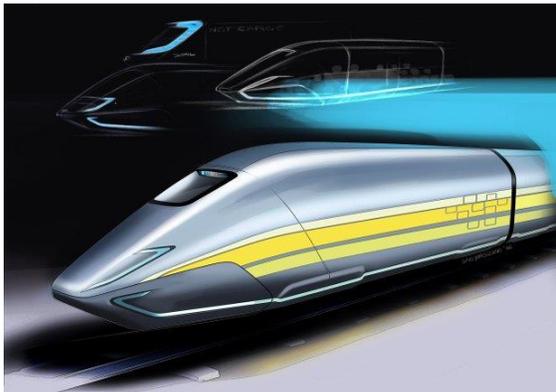
Vehículos autónomos



Infraestructuras inteligentes de transporte



Sistemas agrícolas autónomos

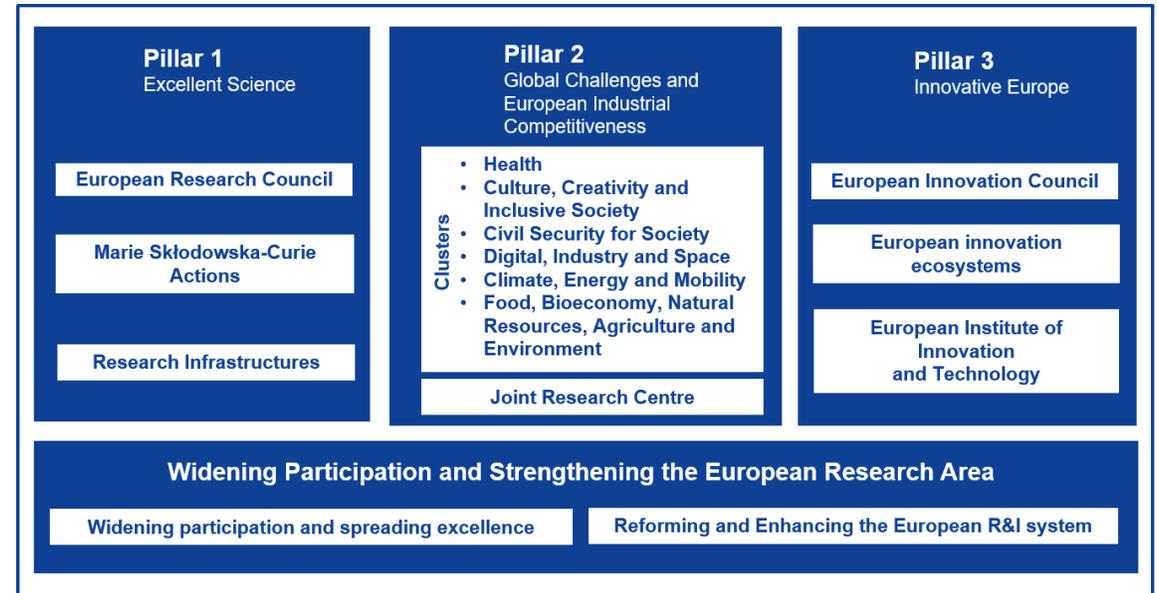


Trenes y metro autónomos

Robots de campo autónomos



Transporte Inteligente: Prioridad Horizon Europe



Home > ... > Funding > Funding opportunities > Funding programmes and open calls > Horizon Europe > Cluster 5: Climate, Energy and Mobility

Cluster 5: Climate, Energy and Mobility

Policy, strategy, how to apply and work programmes.

Agenda de la Jornada

Workshop RoboCity2030-DIH-CM

Sistemas Inteligentes de Transporte Terrestre

11 de junio de 2021

Retransmitido por videostreaming

11:00-11:20 Apertura:

Ana Isabel Cremades Rodríguez, Directora General de Investigación e Innovación Tecnológica, Comunidad de Madrid

Carlos Balaguer, Coordinador de RoboCity2030

11:20-12:10 Motion planning and control for intelligent vehicles in urban environments:

Jorge Villagra (CSIC)

12:10-12:45 Perception for intelligent vehicles in urban environments:

Luis M. Bergasa (UAH)

12:45-13:20 Autonomous multi-robot systems: The future of the agriculture:

Ángela Ribeiro (CSIC)

13:20-14:00 Mesa redonda:

Julio Dolado, Clúster de Movilidad, Horizonte Europa (CDTI)

Edouard Rozan (Business Development ADAS & eMob FICOSA)

Javier Ferrer (CEO WiTraC Comunicaciones Inteligentes, S.L.)

Moderador: Antonio Barrientos (UPM)