

Personal académico disponible

La Universidad Loyola Andaluçianace en 2013. Por eso, necesariamente, es una Universidad joven, lo que implica un reto importante: el de allegar, en el menor tiempo posible, unos recursos humanos, un capital humano que sitúe a la Universidad en lo que pretende ser. Para ello, la Universidad, además de potenciar el talento del que ya dispone en el personal de ETEA, necesita atraer talento y formar talento. Estameta es factible alcanzarla, en el mundo globalizado en el que vivimos, porque es posible atraer, a un proyecto como éste, talento ya formado al tiempo que se invierte en la formación de nuevo talento.

Para el cálculo de la plantilla de profesorado hemos tenido en cuenta los requisitos legales recogidos tanto en la Ley Orgánica 4/2007, de 12 de abril, por la que se modifica la Ley Orgánica 15/2001, de 21 de diciembre, de Universidades así como los de la Ley 15/2003, Andaluza de Universidades y su posterior modificación recogida en la Ley 12/2011 de 16 de diciembre.

En esta Ley 12/2011 Andaluza de Universidades se reconoce la Universidad Loyola Andalucía, promovida por la Fundación Universidad Loyola Andalucía, como universidad privada del sistema universitario andaluz con personalidad jurídica propia y forma jurídica de fundación privada. Asimismo, el 16 de julio de 2013, el Consejo de Gobierno de la Junta de Andalucía aprueba el Decreto de Inicio de Actividades de la nueva universidad, publicándose en el Boletín Oficial de la Junta de Andalucía el Decreto 82/2013.

En el proyecto de Universidad presentado a la Junta de Andalucía en Julio de 2010 y posteriormente aprobado en el pleno del Parlamento de Andalucía de 23 de Noviembre de 2011, y en Consejo de Gobierno en julio de 2013 se establece el compromiso de la Fundación Universidad Loyola Andalucía de incorporar en los próximos años al personal académico necesario y una previsión de calendario de incorporación del mismo que se detalla en el Punto 6.1.3.

El primer año de funcionamiento de la Universidad ha dado lugar a las contrataciones necesarias para la puesta en marcha de los dos primeros cursos de Ingeniería Electromecánica, con exceso de capacidad docente para acomodar los primeros cursos de Ingeniería Mecatrónica y Robótica.

6.1.1. Profesorado disponible según área de conocimiento.

Áreas de Conocimiento	Categoría	% Doctores	Mecatrónica y Robótica	Organización Industrial	Energía	Electromecánica	Nº de profesorado	%/profesor	Simultaneidad	Dedicación neta por profesor (a todas las ingenierías)
			% horas de dedicación al Título	% horas de dedicación al Título	% horas de dedicación al Título	% horas de dedicación al Título				
Expresión Gráfica en la Ingeniería	Prof. Asociado	50%	0%	50%	0%	50%	2	0.5	1	50%
	Prof. Adjunto	100%	50%	0%	50%	0%	1	1	1	100%
Física Aplicada	Prof. Adjunto	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
Organización de Empresas	Prof. Asociado	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
	Catedrático	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
	Prof. Auxiliar	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
	Prof. Titular	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
Matemática Aplicada	Prof. Adjunto	100%	75%	75%	75%	75%	2	1.5	2	75%
	Prof. Titular	100%	25%	50%	25%	0%	1	1	1	100%
Ingeniería Química	Prof. Asociado	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
Estadística e Investigación Operativa	Prof. Titular	100%	50%	50%	50%	50%	2	1	1	100%
Lenguajes y Sistemas Informáticos	Prof. Titular	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
Tecnologías del Medio Ambiente	Prof. Auxiliar	100%	25%	38%	50%	25%	1	1.38	2	69%
	Prof. Asociado	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
Química Física y Termodinámica	Prof. Asociado	100%	50%	50%	50%	50%	1	2	2	100%
Ciencia de los Materiales e Ingeniería Metalúrgica	Prof. Ayudante	100%	50%	50%	50%	50%	1	2	2	100%
Ingeniería Eléctrica	Catedrático	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
Ingeniería Mecánica	Prof. Ayudante	100%	75%	75%	75%	50%	2	1.375	2	69%
Mecánica de Fluidos	Prof. Asociado	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	2	50%
Tecnología Electrónica	Prof. Auxiliar	100%	50%	50%	50%	50%	1	2	2	100%
Métodos Cuantitativos para la Economía y la Empresa	Prof. Asociado	100%	0%	25%	0%	0%	1	0.25	1	25%
Derecho Administrativo	Catedrático	100%	0%	25%	25%	0%	1	0.5	1	50%
	Prof. Titular	100%	0%	25%	25%	0%	1	0.5	1	50%

csv: 153395731152971162297346

Áreas de Conocimiento	Categoría	% Doctores	Mecatrónica y Robótica	Organización Industrial	Energía	Electromecánica	Nº de profesorado	%/profesor	Simultaneidad	Dedicación neta por profesor (a todas las ingenierías)
			% horas de dedicación al Título	% horas de dedicación al Título	% horas de dedicación al Título	% horas de dedicación al Título				
Tecnología Electrónica	Prof. Auxiliar	100%	50%	50%	50%	50%	1	2	2	100%
Ingeniería de Sistemas y Automática	Catedrático	100%	50%	50%	50%	50%	1	2	2	100%
	Prof. Ayudante	100%	25%	0%	0%	25%	1	0.5	1	50%
Mecánica de Medios Continuos y Teoría de Estructuras	Catedrático	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
Ingeniería de los Procesos de Fabricación	Prof. Ayudante	100%	25%	75%	75%	25%	1	2	2	100%
Filosofía Moral	Prof. Titular	100%	25%	100%	100%	25%	2	1.25	2	0.63
	Prof. Adjunto	100%	25%	50%	50%	25%	1	1.5	2	75%
Proyectos de Ingeniería	Catedrático	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
	Prof. Titular	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
	Prof. Adjunto	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
	Prof. Auxiliar	100%	25%	25%	25%	25%	1	1	1	100%
Total:							38			

Tabla 6.1 Profesorado Disponible por Área de Conocimiento

csv: 153395731152971162297346

En el marco de la creación del Instituto de Investigación Loyola Abengoa Research contamos con la colaboración de 10 doctores en Ingeniería que participarán, como profesorado asociado, impartiendo docencia en Ingeniería.

6.1.2. Perfil lingüístico para docencia.

Área de Conocimiento	Idioma	Número de docentes
Ingeniería de Sistemas y Automática	Inglés C2	1
Ingeniería de Sistemas y Automática	Inglés B2	2
Física Aplicada	Inglés C1	1
Mecánica de Medios Continuos y Teoría de Estructuras	Inglés Toefl iBT: 100/120, equivalente a B2	1
Ingeniería Eléctrica	Inglés equivalente a C2 (amplia experiencia docente en inglés)	1
Matemática Aplicada	Inglés B2	2
Tecnología Electrónica	Inglés C1	1

6.1.3. Experiencia Docente.

De estos docentes, el 95% de la plantilla interna son doctores (el requisito legal de la comunidad autónoma establece un mínimo de 13. El 80% posee acreditación de Profesor de Universidad Privada o Superior (incluyendo 3 catedráticos). Por áreas de conocimiento, la experiencia acumulada se muestra en la siguiente tabla:

Áreas de Conocimiento	Docencia 1-5 años	Docencia. 6-10 años	Docencia. 11-20 años	Docencia. Más de 20
Ingeniería de Sistemas y Automática		x	x	
Ciencia de la Computación e Inteligencia Artificial			x	
Lenguajes y Sistemas Informáticos		x		
Expresión Gráfica en la Ingeniería		x		
Tecnología Electrónica				x
Física Aplicada		x		
Organización de Empresas	x			x
Matemática Aplicada		x		x
Estadística e Investigación Operativa	x			x
Tecnologías del Medio Ambiente		x		
Química Física		x		
Ciencia de los Materiales e Ingeniería Metalúrgica	x			
Ingeniería Eléctrica		x		
Ingeniería Mecánica		x		
Mecánica de Fluidos	x			
Mecánica de Medios Continuos y Teoría de Estructuras				x
Ingeniería de los Procesos de Fabricación	x		x	
Filosofía Moral		x		x
Métodos Cuantitativos para la Economía y la Empresa				x
Máquinas y Motores Térmicos				x

Áreas de Conocimiento	Docencia 1-5 años	Docencia. 6-10 años	Docencia. 11-20 años	Docencia. Más de 20
Proyectos de Ingeniería			x	

6.1.4. Experiencia Investigadora

Años de experiencia investigadora	Cantidad	Porcentaje
Entre 1 y 5 años	10	34.48%
Entre 6 y 10 años	7	24.14%
Entre 11 y 20 años	6	20.69%
Más de 20 años	4	13.79%

A continuación se expone un listado de publicaciones recientes relacionadas con la Ingeniería Mecatrónica y Robótica, pertenecientes al profesorado de la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de la Universidad Loyola Andalucía.

Artículo	Titulación relacionada	Área de investigación	Año
Título: Periodicity of Kalman-based scheduled filters Revista: Automatica Volúmen: 50 Número: 10 Páginas: 2672-2676 Autores: L. Orihuela, A. Barreiros, F. Gómez-Estern and F.R. Rubio	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Estimación de sistemas	2014
Título: Suboptimal distributed control and estimation: application to a four coupled tanks system Revista: International Journal of System Science Autores: L. Orihuela, P. Millán, C. Vivas, and F.R. Rubio	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Sistemas distribuidos	2014
Título: Estimación y Control Distribuidos de Sistemas sobre Redes de Comunicación. Revista: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial (RIAI). Volúmen: 11 Número: 4 Páginas: 377-388 Autores: F.R. Rubio, P. Millán, L. Orihuela y C. Vivas	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Sistemas distribuidos controlados a través de red	2014
Título: Event-based H ₂ /H _∞ controllers for networked control systems Revista: International Journal of Control (IJC) Volúmen: 87 Número: 12 Páginas: 2488–2498 Autores: L. Orihuela, P. Millán, C. Vivas and F.R. Rubio	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Sistemas controlados a través de red	2014
Título: Control óptimo-L ₂ basado en red mediante funcionales de Lyapunov-Krasovskii Revista: Revista Iberoamericana de Automática e Informática Industrial (RIAI). Volúmen: 9 Número: 1 Páginas: 14-23 Autores: Pablo Millán, Luis Orihuela, Carlos Vivas, Francisco R. Rubio	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Sistemas controlados a través de red	2012
Título: Distributed estimation in networked systems under periodic and event-based communication policies Revista: International Journal of Systems Science Volúmen: 46 Número: 1 Páginas: 139-151 Autores: Pablo Millán, Luis Orihuela, Isabel Jurado, Carlos Vivas, Francisco R. Rubio	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Sistemas distribuidos controlados a través de red	2013
Título: Reduced-order H ₂ /H _∞ distributed observer for sensor networks Revista: International Journal of Control Volúmen: 86 Número: 10 Páginas: 1870-1879 Autores: L. Orihuela, P. Millán, C. Vivas, F.R. Rubio	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Sistemas distribuidos controlados a través de red	2013
Título: H ₂ / H _∞ control for discrete TDS with application to networked control systems: Periodic and asynchronous communication Revista: Optimal Control Applications and Methods Autores: L. Orihuela, P. Millán, C. Vivas, F. R. Rubio	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Sistemas controlados a través de red	2013
Título: Stochastic MPC with applications to process control Revista: International Journal of Control Autores: Isabel Jurado, Pablo Millán, Daniel E. Quevedo, Francisco R. Rubio	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Sistemas controlados a través de red	2014

Artículo	Titulación relacionada	Área de investigación	Año
Título: Automatic Web-Based Evaluation of C-Programming Exercises in Engineering Education Revista: International Journal for Knowledge, Science and Technology Volúmen: 1 Número: 2 Páginas: 1-6 Autores: Manuel López Martínez, Fabio Gomez-Estern Aguilar, David Muñoz de la Peña Sequeda	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Automatización	2010
Título: Sistemas de Evaluación Automática Vía Web en Asignaturas Prácticas de Ingeniería Revista: Revista iberoamericana de automática e informática industrial Volúmen: 7 Número: 3 Páginas: 111-119 Autores: Fabio Gomez-Estern Aguilar, Manuel López Martínez, David Muñoz de la Peña Sequeda	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Automatización	2010
Título: Modification Via Averaging of Partial-Energy-Shaping Control Creating Oscillations: Cart-Pendulum Example Revista: International journal of control Volúmen: 82 Número: 9 Páginas: 1582-1590 Autores: L.Freidovich, A. Shiriaev, Fabio Gomez-Estern Aguilar, Francisco Gordillo Alvarez, Javier Aracil Santonja	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Control de sistemas mecánicos	2009
Título: Delta-Modulation Coding Redesign for Feedback-Controlled Systems Revista: IEEE transactions on industrial electronics Volúmen: 56 Número: 7 Páginas: 2684-2696 Autores: Carlos Canudas de Wit, Fabio Gomez-Estern Aguilar, Francisco Rodriguez Rubio	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Estabilidad de sistemas de control	2009
Título: Partial-Energy-Shaping Control for Orbital Stabilization of High-Frequency Oscillations of the Furuta Pendulum Revista: IEEE transactions on control systems technology Volúmen: 17 Número: 4 Páginas: 853-858 Autores: L.Freidovich, A. Shiriaev, Francisco Gordillo Alvarez, Fabio Gomez-Estern Aguilar, Javier Aracil Santonja	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Control de sistemas mecánicos	2009
Título: Modeling, simulation and experimental set-up of a renewable hydrogen-based domestic microgrid Revista: International Journal of Hydrogen Energy Autores: Luis Valverde, Felipe Rosa, Alejandro Del Real, Alicia Arce, Carlos Bordons	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Modelado de sistemas	2013
Título: Real-Time Implementation of a Constrained MPC for Efficient Airflow Control in a PEM Fuel Cell Revista: IEEE Transactions on Industrial Electronics Volúmen: 57 Número: 6 Páginas: 1892-1905 Autores: Alicia Arce, Alejandro J. del Real , Carlos Bordons and Daniel R. Ramirez	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Control predictivo	2010
Título: MPC for Battery/fuel cell hybrid vehicle including fuel cell dynamics and battery performance improvement Revista: Journal of Process Control Volúmen: 19 Páginas: 1289-1304 Autores: Alicia Arce, Alejandro J. del Real, Carlos Bordons	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Control predictivo	2009
Título: Optimization Strategy for Element Sizing in Hybrid Power Systems Revista: Journal of Power Sources Volúmen: 193 Páginas: 315-321 Autores: Alejandro del Real, Alicia Arce, Carlos Bordons	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Sistemas híbridos	2009
Título: Development and Experimental Validation of a PEM Fuel Cell Dynamic Mode Revista: Journal of Power Sources Volúmen: 173 Número: 1 Páginas: 310-324 Autores: Alejandro del Real Torres, Alicia Arce Rubio, Carlos Bordons Alba	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Modelado de sistemas	2007
Título: Stochastic Sensitivity Analysis Using Extreme Learning Machine Revista: Extreme Learning Machines 2013: Algorithms and Applications Páginas: 1-12 Autores: David Becerra-Alonso, Mariano Carbonero-Ruz, Alfonso Carlos Martínez-Estudillo, Francisco José Martínez-Estudillo	Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Minería de datos	2014

En cuanto a la Ingeniería Industrial, se han añadido la siguiente selección de publicaciones recientes, realizadas por profesorado de la Universidad Loyola Andalucía:

Artículo	Titulación relacionada	Área de investigación	Año
Título: Formation Control of Autonomous Underwater Vehicles Subject to Communication Delays Revista: IEEE Transactions on control systems technology Volúmen: 22 Número: 2 Páginas: 770-777 Autores: Pablo Millán, Luis Orihuela, Isabel Jurado, Francisco R. Rubio.	Ingeniería Industrial	Control de vehículos autónomos	2014
Título: Sensor-network-based robust distributed control and estimation Revista: Control Engineering Practice Volúmen: 21 Número: 9 Páginas: 1238-1249 Autores: Pablo Millán, Luis Orihuela, Carlos Vivas, Francisco R. Rubio, Dimos Dimarogonas	Ingeniería Industrial	Sistemas distribuidos	2013
Título: Design and Application of Suboptimal Mixed H2/H-Infinite Controllers for Networked Control Systems Revista: IEEE Transaction on Control Systems Technology Volúmen: 20 Número: 4 Páginas: 1057-1065 Autores: Pablo Millán, Luis Orihuela, Guillermo Bejarano, Carlos Vivas, Teodoro Álamo	Ingeniería Industrial	Sistemas controlados a través de red	2012
Título: Distributed consensus-based estimation considering network induced delays and dropouts Revista: Automatica Volúmen: 48 Número: 11 Páginas: 2726-2729 Autores: Pablo Millán, Luis Orihuela, Carlos Vivas, Francisco R. Rubio	Ingeniería Industrial	Sistemas distribuidos	2012
Título: Limits to the Strength Design of Reinforced Concrete Shells and Slabs Revista: Engineering Structures Volúmen: 61 Páginas: 184-194 Autores: E. F. Hernández-Montes, J. F. Carbonell-Márquez, L. M. Gil-Martín	Ingeniería Industrial	Ingeniería de estructuras	2014
Título: Eccentricity-based optimization procedure for strength design of RC sections under compression and in-plane bending moment Revista: Journal of Structural Engineering Volúmen: 140 Número: 1 Autores: D. López-Martín, J. F. Carbonell-Márquez, L. M. Gil-Martín, E. Hernández-Montes	Ingeniería Industrial	Optimización en diseño estructural	2014
Título: Strength design optimization of structural steel members according to Eurocode 3 Revista: Journal of Constructional Steel Research Volúmen: 80 Páginas: 213-223 Autores: J. F. Carbonell-Márquez, L. M. Gil-Martín, E. Hernández-Montes	Ingeniería Industrial	Optimización en diseño estructural	2013
Título: Magnetization Dynamics Under a Quasiperiodic Magnetic Field Revista: IEEE Transactions on Magnetics Volúmen: 48 Número: 11 Páginas: 3567-3570 Autores: David Laroze, David Becerra-Alonso, Jason A. C. Gallas, Harald Pleiner	Ingeniería Industrial	Análisis de campos magnéticos	2012
Título: Robust Stability of Nonlinear Time-Delay Systems With Interval Time-Varying Delay Revista: International journal of robust and nonlinear control Volúmen: 21 Número: 7 Páginas: 709-724 Autores: Luis Orihuela, Pablo Millán, Carlos Vivas, Francisco R. Rubio	Ingeniería Industrial	Sistemas con retrasos	2011
Título: Scheduled Communication in Sensor Networks Revista: IEEE Transactions on Control Systems Technology Volúmen: 22 Número: 2 Páginas: 801-808 Autores: Luis Orihuela, Fabio Gómez-Estern, Francisco R. Rubio	Ingeniería Industrial	Redes de sensores	2014
Título: Automatic Web-Based Grading System: Application in an Advanced Instrumental Analysis Chemistry Laboratory Revista: Journal of Chemical Education Volúmen: 90 Número: 3 Páginas: 308-314	Ingeniería Industrial	Automatización	2013

Artículo	Titulación relacionada	Área de investigación	Año
Autores: Arsenio Muñoz de la Peña Castrillo, David González Gómez, David Muñoz de la Peña Sequedo, Fabio Gómez-Estern Aguilar, Manuel Sánchez Sequedo			
Título: Voltage Balancing in Three-Level Neutral-Point-Clamped Converters Via Luenberger Observer Revista: Control Engineering Practice Páginas: 1-9 Autores: Francisco Umbría Jiménez, Francisco Gordillo Álvarez, Fabio Gómez-Estern Aguilar, Francisco Salas Gómez, Ramón Carlos Portillo Guisado	Ingeniería Industrial	Control de sistemas electrónicos	2013
Título: Asymptotic Rejection of Sinusoidal Disturbances Based Voltage Balance Control in Back-to-Back Power Converters Revista: International Journal of Robust and Nonlinear Control Páginas: 1-21 Autores: Francisco Umbría Jiménez, Francisco Gordillo Álvarez, Francisco Salas Gómez, Javier Aracil Santonja, Fabio Gómez-Estern Aguilar	Ingeniería Industrial	Control de sistemas electrónicos	2013
Título: Energy efficiency and quality of service optimization for constant bit rate real-time applications in 802.11 networks Revista: Wireless Communications and Mobile Computing Autores: Juan Ignacio Jiménez Anguiano, Rafael María Estepa Alonso, Antonio José Estepa Alonso, Francisco Rodríguez Rubio, Fabio Gómez-Estern Aguilar	Ingeniería Industrial	Comunicaciones inalámbricas	2012
Título: Adaptive Delta Modulation in Networked Controlled Systems With Bounded Disturbances Revista: IEEE Transactions on Automatic control Volúmen: 56 Número: 1 Páginas: 129-134 Autores: Fabio Gómez-Estern Aguilar, Carlos Canudas de Wit, Francisco Rodríguez Rubio	Ingeniería Industrial	Sistemas controlados a través de red	2011
Título: Stability of Sequence-Based Control with Random Delays and Dropouts Revista: IEEE Transactions on Automatic Control Volúmen: 59 Número: 5 Páginas: 1296-1302 Autores: Daniel E. Quevedo and Isabel Jurado	Ingeniería Industrial	Sistemas con retrasos	2014
Título: Adaptive Controller Placement for Wireless Sensor-Actuator Networks with Erasure Channels Revista: Automatica Volúmen: 49 Páginas: 3458-3466 Autores: Daniel Quevedo, Karl H. Johansson, Anders Ahlén and Isabel Jurado	Ingeniería Industrial	Sistemas controlados a través de red	2013
Título: An Hinf suboptimal robust control approach for Networked Control Systems with uncertainties and data dropouts Revista: International Journal of Systems Science Autores: Isabel Jurado, Manuel G. Ortega, Daniel Quevedo and Francisco R. Rubio	Ingeniería Industrial	Sistemas controlados a través de red	2013
Título: Combined Environmental and Economic Dispatch of Smart Grids Using Distributed Model Predictive Control Revista: International Journal of Electrical Power and Energy Systems Autores: Alejandro J. del Real, Alicia Arce and Carlos Bordons	Ingeniería Industrial	Sistemas distribuidos	2013
Título: An integrated framework for distributed model predictive control of Large-scale networks Revista: IEEE Transactions on Industrial Informatics Autores: Alejandro J. del Real, Alicia Arce and Carlos Bordons	Ingeniería Industrial	Sistemas distribuidos	2013

6.1.5. Justificación de que se dispone de profesorado o profesionales adecuados para ejercer tutoría de las prácticas externas en empresas, administraciones públicas, tercer sector, etc.

La gestión de las prácticas externas se lleva a cabo a través del Servicio de Empleabilidad y Emprendimiento. Este coordina todos los procesos y actividades encaminadas al correcto desarrollo de dichas prácticas. Para ello cuenta con la plataforma informática GESTIEMPLEO desarrollada por la empresa Infoempleo especialmente para universidades y centros universitarios que gestionan programas de prácticas y empleo. Las prácticas se regulan mediante las normativas legales existentes y el régimen interno que complementa a los anteriores. Para el correcto funcionamiento y resultado de las mismas cada práctica realizada por nuestros estudiantes es evaluada tanto por el estudiante, el tutor externo de la empresa o institución y por el tutor interno de la ULA.

El S.E.E está integrado por un equipo de cuatro personas; director del servicio, un gestor de empresas, un gestor administrativo y una persona responsable de orientación laboral. Además del equipo humano, cuenta con instalaciones adecuadas para llevar a cabo su actividad estando situado en el área de servicios múltiples y teniendo a su disposición de salas y despachos para llevar a cabo la gestión del programa de prácticas así como las actividades formativas relacionadas a este.

Para la promoción y máximo provecho del programa de prácticas externas por parte de los estudiantes se realizan con carácter periódico diferentes actividades, entre las que cabe destacar:

- Presentación del programa de prácticas.- donde se les presenta e informa del programa.
- Sesión de preparación.- sesiones grupales donde se les da las pautas generales y consejos prácticos para el máximo aprovechamiento de las prácticas.
- Talleres de búsqueda de empleo.- talleres en los que aprenden a hacer un CV y superar un proceso de selección. Estos talleres son muy efectivos para las prácticas que llevan asociadas procesos de selección.
- Presentaciones de empresas.- empresas e instituciones que ofrecen en la Universidad prácticas a los estudiantes y realizan exposiciones públicas de su oferta.

Las prácticas externas, previstas en la planificación de enseñanzas del plan de estudios, se sostienen, en todo caso, sobre un convenio firmado entre la entidad ABENGOA y la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de la Universidad Loyola Andalucía. La tutoría de las prácticas externas responde al principio de colegialidad: todo estudiante en prácticas tiene un tutor académico nombrado por el Centro y otro nombrado por ABENGOA que realizará el seguimiento del estudiante durante su estancia.

Los convenios de prácticas incluyen entre las cláusulas el compromiso por parte de ABENGOA de nombrar un tutor que realice el seguimiento del estudiante.

6.1.3 Personal Académico necesario y previsión de calendario de incorporación

El Grado en Ingeniería Mecatrónica y Robótica se impartirá en la Escuela Técnica Superior de Ingeniería de la Universidad Loyola Andalucía. Este es un centro de un año de funcionamiento que se encuentra en un proceso continuo de incorporación del profesorado de Ingeniería, incluyendo el específicamente necesario para la impartición del grado en Ingeniería Mecatrónica y Robótica con garantías académicas de calidad cumpliendo los requisitos legales exigidos por la normativa anteriormente citada.

Las siguientes tablas 6.2., 6.3. y 6.4. muestran la previsión de incorporaciones de profesorado, en los próximos cuatro años para impartir el grado, según áreas de conocimiento y categoría académica. También se incorpora la dedicación de cada profesor/a al título.

El cálculo de las necesidades de personal se ha hecho sobre la base de los siguientes parámetros:

- Mantener un ratio profesor-estudiante de 1/20 según la Ley 15/2003, de 22 de Diciembre, Andaluza de Universidades
- Dedicación promedio del profesorado a la docencia: 24 ECTS.
- Respuesta a las necesidades específicas en determinadas materias.
- Organización docente de un grupo de 60 alumnos máximo por curso.

- Organización docente de un grupo entre 30 y 40 alumnos para cada optativa específica del grado.

Previsión de necesidades y calendario de incorporación del personal no disponible.

Según las áreas de conocimiento de las asignaturas del plan de estudio se prevé el siguiente plan de incorporación.

Área de conocimiento	Nº de incorporaciones	% horas de dedicación a la titulación	Materias	Ctos.
Física Aplicada	1	50%	Física	6
Organización de Empresas	1	25%	Organización y Dirección de Empresas	6
Lenguajes y Sistemas Informáticos	1	50%	Informática y Comunicaciones Industriales / Informática	12
Matemáticas	1	50%	Matemáticas y Ampliación de Matemáticas	12
Ciencias de la Computación e Inteligencia Artificial	1	25%	Robótica e Inteligencia Artificial	6
Total	5			

Tabla 6.2. Previsión de número de incorporaciones de personal no disponible por áreas de conocimiento.

Fecha prevista de incorporación	Área de conocimiento	Nº de incorporaciones	Total
Curso 2015 -16	Física Aplicada	1	1
Curso 2016 -17	Sin incorporaciones	0	0
Curso 2017 -18	Ingeniería de Sistemas y Automática	2	3
	Ingeniería Eléctrica	1	
Curso 2018 -19	Ingeniería de Sistemas y Automática	1	2
	Ciencia de la Computación e Inteligencia Artificial	1	
Total			6

Tabla 6.3. Calendario de incorporaciones de personal no disponible por cursos académicos.

Categoría académica	Nº de incorporaciones
Catedráticos	1
Profesor Titular	1
Profesor Adjunto	2
Profesor Asociado	2

Tabla 6.4. Previsión de incorporaciones por categoría académica.

La previsión de contrataciones para impartir el Grado en Ingeniería Mecatrónica y Robótica, señalada en las tablas 6.2., tabla 6.3. y tabla 6.4., fue aprobada por el Consejo de Gobierno de la Universidad Loyola Andalucía en su reunión celebrada el 26 de Junio de 2014.