

| Room | Time | Code | Name | Control de movimiento |
|------|---------------|---------|--|-----------------------|
| C | 10.00 - 11.00 | CW1/CT1 | Introduccion a las técnicas de control de velocidad en modo seguro con la tecnología "New Safe Speed" | x |
| D | 09.00 - 11.00 | DW1/DT1 | Introducción al control de movimiento integrado Kinetix: herramientas para diseñar, programar y puesta en marcha de una aplicación | x |
| D | 11.15 -13.15 | DW2/DT2 | Experimente con soluciones de control de velocidad y posicion - desde un control de velocidad hasta una interpolación de ejes | x |
| G | 16.30 - 17.30 | GW4/GT4 | Control inteligente de motores con variadores PowerFlex - características avanzadas y aplicaciones | x |
| G | 17.30 - 18.30 | GW5/GT5 | Soluciones dinámicas para sus aplicaciones de mecatrónica | x |
| I | 12.15 - 13.15 | IW3/IT3 | Variadores o servoaccionamientos- cual elegir para sus aplicaciones de control de velocidad o posición JT | x |
| J | 11.15 - 13.15 | JW3/JT3 | Mecatrónica: aprenda cómo optimizar las prestaciones de su máquina integrando su diseño eléctrico y mecánico | x |