

Presentació en societat de la càtedra de robòtica

Entre les activitats previstes aquest curs, una hackatò amb alumnat de l'EPS i Medicina

Una hackatò interdisciplinària amb estudiantat de la Facultat de Medicina i de l'Escola Politècnica Superior (EPS) i una jornada en col·laboració amb el Clínic Lleida són algunes de les activitats que desenvoluparà aquest curs la [Càtedra Robòtica i Societat](https://catedrasalto.udl.cat/ca/) [<https://catedrasalto.udl.cat/ca/>] de la Universitat de Lleida (UdL) i Group Saltó. Així ho ha anunciat el director, Tomàs Pallejà, durant la presentació en societat que s'ha fet avui al Rectorat amb una conferència de l'expert en estratègia i transformació empresarial [Marcos Urarte](#) [



<https://www.mtconsulting.es/agencia-conferenciantes/contratar-marcos-urarte>].

La rectora de la UdL, Maria Àngels Balsells, ha obert la sessió destacant la importància de la col·laboració entre l'empresa privada i les institucions públiques, en aquest cas com un indicador del nivell de connexió entre la universitat i el seu entorn. "Aquesta càtedra és un exemple de la qualitat i la visió de futur. Ens connecta d'una manera molt específica amb la comunitat, una societat que cada vegada necessita solucions adaptades a temes com la cura de les persones", ha destacat Balsells

La rectora també ha recordat que la Universitat de Lleida compta actualment amb 25 [càtedres de col·laboració](#) [</sites/universitat-lleida/ca/organs/vicerectors/vtt/catedres/>] (antigament universitat-empresa). A l'acte han assistit autoritats com la presidenta del Consell Social de la UdL, Carmina Chia; l'exrector, Jaume Puy; el subdelegat del Govern central a Lleida, José Crespín; o el diputat al Parlament Carles Campuzano.

Text: Comunicació Saltó Group / Premsa UdL



Pallejà amb Jaume Saltó i la direcció de l'EPS / Foto: Premsa UdL

Notícies relacionades:

[Nova càtedra de robòtica de la UdL i Group Saltó](#) [

<https://www.udl.cat/ca/serveis/oficina/Noticies/Nova-catedra-de-robotica-de-la-UdL-i-Group-Salto/>]