



DENOMINACIÓN ASIGNATURA: Robótica Industrial		
POSTGRADO: MÁSTER UNIVERSITARIO EN Robótica y Automatización Profesor/a: Alberto Jardón Huete	ECTS: 3	CUATRIMESTRE: 1º

CRONOGRAMA DE LA ASIGNATURA (versión detallada)

SEMANA	SESIÓN	DESCRIPCIÓN DEL CONTENIDO DE LA SESIÓN (En su caso, incluir las recuperaciones, tutorías, entrega de trabajos, etc)	GRUPO (marcar X)		Indicar espacio Necesario distinto aula (aula informática, audiovisual, etc..)	TRABAJO DEL ALUMNO DURANTE LA SEMANA		
			Grande	Pequeño		DESCRIPCIÓN	HORAS PRESENCIALES	HORAS TRABAJO Semana Máximo 7 H
1	1	1. Presentación de la asignatura e Introducción 1.2. Evolución histórica. 1.3 Mercado de Robots Industriales 1.4 Estadísticas tendencias	X				2	4
2	2	2 Morfología. 2.1 Estructuras y configuraciones básicas 2.2 Sub-sistemas mecánico 2.3 Sub-sistemas de accionamiento y transmisiones 2.4 Sensores 2.5 Elementos terminales	X				2	7
3	3	3 Programación de robots 3.1 Clasificación y Métodos de programación. 3.2 Lenguajes comerciales para robots. 3.3 Sistemas de coordenadas y referencias espaciales.	X		Aula informática		2	7
4	4	<i>Práctica LAB I: Robots ABB y KUKA, manejo básico Familiarización con el controlador</i>		X	Laboratorio robótica Industrial 1.0B06		2	7
5	5	<i>Práctica LAB II: Introducción a los simuladores y RobotSTUDIO I</i>		X	Aula informática		2	7



		<i>Práctica LAB III: Robots ABB y KUKA. Programación por guiado y ejecución de programas MAN/AUTO</i>			Laboratorio robótica Industrial 1.0B06		2	7
6	6	<i>Práctica LAB IV: Introducción a los simuladores y RobotSTUDIO II. Modelado de herramientas con Smart components y mecanismos</i>	X		Aula informática		2	7
7	7	7. Criterios de implantación de instalaciones industriales. 7.1 Aspectos de diseño de células de fabricación flexible robótizadas y tendencias. 7.2 Seguridad en instalaciones industriales	X				2	7
8	8	Examen, presentación de trabajos	X				2	7
TOTAL HORAS							16	48h (16h clase + 32h trabajo personal y tutorías)