



DENOMINACIÓN ASIGNATURA: MANIPULACIÓN		
POSTGRADO: MÁSTER UNIVERSITARIO EN ROBÓTICA Y AUTOMATIZACIÓN Profesor: Mohamed Abderrahim	AÑO: 1 ECTS: 3	CUATRIMESTRE: 2

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		
			1	2		DESCRIPCIÓN	HORAS PRESENCIALES	HORAS TRABAJO Semana Máximo 7 H
1	1	Introducción y Conocimientos generales sobre manipulación robótica	X				2	4
2	2	Cinemática y dinámica de manipuladores	X				2	4
3	3	Control de robots para la manipulación e interacción	X				2	4
4	4	Herramientas de Manipulación y estabilidad de agarre	X				2	4
4	5	Sesión 1 de simulación de planificación de Manipulación de agarre	X		Laboratorio (Aula Informática)		2	
5	6	Planificación para la manipulación	X				2	4



5	7	Sesión 2 de simulación de planificación de Manipulación de agarre			Laboratorio (Aula Informática)		2	
6	8	Aplicaciones de manipulación robóticas	X				2	4
7	9	Aplicaciones de manipulación robóticas y workshop de presentación	X				2	10
TOTAL HORAS							52h: *18h clase (14h teoría + 4h prácticas) *34h máximo de trabajo personal y tutorías	