



POLITÉCNICA

CAMPUS
DE EXCELENCIA
INTERNACIONAL

PROCESO DE
COORDINACIÓN DE LAS
ENSEÑANZAS PR/CL/001



E.T.S. de Ingenieros
Industriales

ANX-PR/CL/001-01

GUÍA DE APRENDIZAJE

ASIGNATURA

53001559 - Robótica aplicada

PLAN DE ESTUDIOS

05BH - Master Universitario En Automatica Y Robotica

CURSO ACADÉMICO Y SEMESTRE

2018/19 - Primer semestre

Índice

Guía de Aprendizaje

1. Datos descriptivos.....	1
2. Profesorado.....	1
3. Conocimientos previos recomendados.....	2
4. Competencias y resultados de aprendizaje.....	2
5. Descripción de la asignatura y temario.....	3
6. Cronograma.....	4
7. Actividades y criterios de evaluación.....	6
8. Recursos didácticos.....	7

1. Datos descriptivos

1.1. Datos de la asignatura

Nombre de la asignatura	53001559 - Robótica aplicada
No de créditos	3 ECTS
Carácter	Obligatoria
Curso	Primer curso
Semestre	Primer semestre
Período de impartición	Septiembre-Enero
Idioma de impartición	Castellano
Titulación	05BH - Master universitario en automática y robótica
Centro en el que se imparte	05 - Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales
Curso académico	2018-19

2. Profesorado

2.1. Profesorado implicado en la docencia

Nombre	Despacho	Correo electrónico	Horario de tutorías *
Ernesto Gambao Galan (Coordinador/a)	Automática	ernesto.gambao@upm.es	Sin horario. Consultar con el profesor

* Las horas de tutoría son orientativas y pueden sufrir modificaciones. Se deberá confirmar los horarios de tutorías con el profesorado.

3. Conocimientos previos recomendados

3.1. Asignaturas previas que se recomienda haber cursado

- Ampliación de robótica

3.2. Otros conocimientos previos recomendados para cursar la asignatura

- Robótica industrial
- Programación básica

4. Competencias y resultados de aprendizaje

4.1. Competencias

CB06 - Poseer y comprender conocimientos que aporten una base u oportunidad de ser originales en el desarrollo y/o aplicación de ideas, a menudo en un contexto de investigación

CE01 - Capacidad para diseñar, simular y/o implementar soluciones tecnológicas que impliquen el uso de robots manipuladores y vehículos robotizados

CG01 - Tener conocimientos adecuados de los aspectos científicos y tecnológicos de la automática y la robótica.

CT08 - Entiende los impactos. Educación amplia necesaria para entender el impacto de las soluciones ingenieriles en un contexto social global

CT10 - Conoce. Conocimiento de los temas contemporáneos

4.2. Resultados del aprendizaje

RA7 - Evaluar el impacto que una aplicación robótica tiene sobre su entorno industrial y/o social.

RA6 - El alumno tiene que ser capaz de concebir y dimensionar una aplicación robotizada bien del sector industrial o del sector servicios

5. Descripción de la asignatura y temario

5.1. Descripción de la asignatura

El objetivo básico de la asignatura es conocer una visión actual del mundo de la robótica tanto industrial como de servicios.

5.2. Temario de la asignatura

1. Introducción
2. Programación de robots manipuladores
3. Diseño de células robotizadas. Periferia
4. Normativa sobre robots
5. Seguridad en instalaciones robotizadas
6. Mercado de robots industriales y de servicios
7. Robots de servicios
8. Micro y nano robótica
9. Robótica en Industria 4.0

6. Cronograma

6.1. Cronograma de la asignatura *

Sem	Actividad presencial en aula	Actividad presencial en laboratorio	Otra actividad presencial	Actividades de evaluación
1	Introducción Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral Programación de robots manipuladores I Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
2	Programación de robots manipuladores II Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral Programación Off-line Duración: 02:00 OT: Otras actividades formativas			
3	Diseño de células robotizadas I Duración: 04:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
4	Diseño de células robotizadas II Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral Normativa de robots industriales y de servicio Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral Seguridad en robótica industrial y de servicios Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Práctica I de programación de robots industriales Duración: 02:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
5	Mercado de robótica industrial y de servicios Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral Robots de servicios Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Práctica II de programación de robots industriales Duración: 02:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
6	Aplicaciones de los robots de servicios Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral Micro y nano robótica Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral Robótica en Industria 4.0 Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			

7				Examen de la asignatura EX: Técnica del tipo Examen Escrito Evaluación continua y sólo prueba final Duración: 02:00
8				
9				
10				
11				
12				
13				
14				
15				
16				
17				

Las horas de actividades formativas no presenciales son aquellas que el estudiante debe dedicar al estudio o al trabajo personal.

Para el cálculo de los valores totales, se estima que por cada crédito ECTS el alumno dedicará dependiendo del plan de estudios, entre 26 y 27 horas de trabajo presencial y no presencial.

* El cronograma sigue una planificación teórica de la asignatura y puede sufrir modificaciones durante el curso.

7. Actividades y criterios de evaluación

7.1. Actividades de evaluación de la asignatura

7.1.1. Evaluación continua

Sem.	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
7	Examen de la asignatura	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	02:00	100%	5 / 10	CB06 CG01 CT08 CT10 CE01

7.1.2. Evaluación sólo prueba final

Sem	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
7	Examen de la asignatura	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	02:00	100%	5 / 10	CB06 CG01 CT08 CT10 CE01

7.1.3. Evaluación convocatoria extraordinaria

No se ha definido la evaluación extraordinaria.

7.2. Criterios de evaluación

La evaluación de la asignatura se basará en una prueba escrita de contenido teórico-práctico en la que el alumno deberá mostrar los conocimientos adquiridos en la asignatura y su capacidad para realizar un prediseño de una aplicación robotizada

8. Recursos didácticos

8.1. Recursos didácticos de la asignatura

Nombre	Tipo	Observaciones
Robótica Aplicada	Recursos web	Presentaciones de clase
Fundamentos de Robótica	Bibliografía	A. Barrientos, L.F. Peñín, C. Balaguer y R. Aracil. McGraw Hill, 2007
Estadísticas de robótica industrial en España	Bibliografía	Asociación Española de Robótica y Automatización de Tecnologías de la Producción (AER-ATP), 2017
World Robotics. Industrial Robots	Bibliografía	The International Federation of Robotics (IFR), 2017
World Robotics. Service Robots	Bibliografía	The International Federation of Robotics (IFR), 2017
Microsystem Technology and Microrobotics	Bibliografía	S. Fatikow and U. Rembold, Springer, Germany. 1997
Automatic Nanohandling by Microrobots	Bibliografía	S. Fatikow, Springer, Germany. 2008.