

## Curso 2010-2011

## CENTROS

Planes Estudio

## PLANES

## ASIGNATURAS

Titulaciones de Grado/Master

## TITULACIONES

## ASIGNATURAS

 v. 2.11

**Robótica industrial** CÓDIGO:13727

Ingeniero Técnico Industrial, Electrónica Industrial (en extinción)  
 Escuela Universitaria de Ingeniería Técnica Industrial, Zaragoza

**Departamentos:**

Informática e Ingeniería de Sistemas

**Áreas:**

Ingeniería de Sistemas y Automática

**Curso:** 3

**Duración:** Anual

**Carácter:** Optativa

**Tipo:** Teórica Práctica

**Idioma:** Español

**Horas teóricas:** 2

**Horas prácticas:** 30

**Créditos UZ:** 9

**Créditos ECTS:** 6,1

Oferta de plazas de libre elección:

**Propia Titulación:** S/L

**Otras Titulaciones:** S/L

**y/u:**

**Otros Centros:** S/L

**Nº Plazas optativas:** S/L

## Objetivos y Programa

## Profesores y Bibliografía

## Horario / Observaciones

**Objetivos**

La correcta asimilación de los contenidos de la asignatura, capacitarán al alumno para la selección, manejo e implantación de robots industriales de manipulación, sin descuidar aspectos relacionados con el diseño de sistemas robóticos (cinemática, dinámica, servocontrol, dimensionado de accionamientos e integración sensorial).

**Programa**

- 1.- Introducción
- 2.- Morfología de los robots industriales
- 3.- Cinemática de un robot
- 4.- Actuadores y sensores básicos en robótica
- 5.- Programación de robots: lenguajes
- 6.- El controlador de un robot I: generación de trayectorias
- 7.- El controlador de un robot II: servocontrol
- 8.- Integración del robot en procesos de manufactura

**Evaluación**

Dos trabajos prácticos dirigidos (60%) y examen complementario (40%)