



Afegir les files necessàries
Añadir las filas necesarias

MODIFICACIÓ MÀSTER UNIVERSITARI EN MODIFICACIÓN MÁSTER UNIVERSITARIO EN AUTOMÁTICA Y ROBÓTICA			COD.: D037																													
PUNT VERIFICA PUNTO VERIFICA	PÀG PÁG	CORRECCIÓ CORRECCIÓN	OBSERVACIONS OBSERVACIONES																													
PUNTO 3		<p>Se añaden las siguientes competencias específicas:</p> <p>CESE6: Conocer y aplicar métodos, técnicas e instrumentos de realidad virtual e inmersiva en sistemas robóticos. CERO9: Conocer la arquitectura y componentes de una plataforma software para el control de dispositivos robóticos. CERO10: Conocer y saber aplicar las principales técnicas de aprendizaje y Deep learning en sistemas robóticos. CERO11: Conocimientos y capacidades para el cálculo, diseño y análisis de sistemas robóticos. CEVI5: Conocer y aplicar métodos, técnicas e instrumentos de aprendizaje automático y Deep learning en visión artificial.</p>	<p>Las siguientes competencias se añaden con el objetivo de actualizar los conocimientos que se adquirirán en un Máster tecnológico como el Máster en Automática y Robótica. Se añaden competencias específicas de inteligencia artificial, de realidad aumentada, así como de arquitecturas software avanzadas para el control de robots o técnicas para su modelado y diseño. Todas las competencias añadidas tratan de actualizar las competencias definidas hace ya 9 años en un campo tecnológico en constante evolución, como es la automática y la robótica.</p>																													
ESQUELA POLITÉCNICA SUPERIOR Anexo 5.1	2	<p>Donde antes ponía:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">Materias (tipo)</th> <th colspan="2">1º</th> </tr> <tr> <th>CT1</th> <th>CT2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Automatización avanzada (ob)</td> <td>6</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Robótica (ob)</td> <td>6</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Sistemas de control automático (ob)</td> <td>6</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Sistemas de percepción (ob)</td> <td>6</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Electromecánica (ob)</td> <td>6</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Visión 3D (opt)</td> <td></td> <td>3</td> </tr> <tr> <td>Informática industrial (opt)</td> <td></td> <td>3</td> </tr> <tr> <td>Control y programación de robots (opt)</td> <td></td> <td>3</td> </tr> </tbody> </table>	Materias (tipo)	1º		CT1	CT2	Automatización avanzada (ob)	6		Robótica (ob)	6		Sistemas de control automático (ob)	6		Sistemas de percepción (ob)	6		Electromecánica (ob)	6		Visión 3D (opt)		3	Informática industrial (opt)		3	Control y programación de robots (opt)		3	<p>Como se indica en las tablas, se eliminarán las siguientes asignaturas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Electromecánica. - Visión 3D. - Sistemas de fabricación y producción automática. <p>Se añaden las siguientes asignaturas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Diseño y simulación de robots. - Visión artificial avanzada. - Aprendizaje automático.
Materias (tipo)	1º																															
	CT1	CT2																														
Automatización avanzada (ob)	6																															
Robótica (ob)	6																															
Sistemas de control automático (ob)	6																															
Sistemas de percepción (ob)	6																															
Electromecánica (ob)	6																															
Visión 3D (opt)		3																														
Informática industrial (opt)		3																														
Control y programación de robots (opt)		3																														

Firmado en el original





Sistemas de interacción hombre-máquina (opt)	3
Sistemas de fabricación y producción automática (opt)	3
Automatización para el sector residencial, comercial y de servicios (opt)	3
Adquisición y tratamiento óptico de imágenes (opt)	3
Prácticas externas (opt)	6
Trabajo fin de máster	12

Ahora debe poner:

Materias (tipo)	1º	
	CT1	CT2
Automatización avanzada (ob)	6	
Robótica (ob)	6	
Sistemas de control automático (ob)	6	
Sistemas de percepción (ob)	6	
Electromecánica (ob)	6	
Diseño y simulación de robots (ob)	6	
Vision 3D (opt)		3
Informática industrial (opt)		3
Vision artificial avanzada (opt)		3
Control y programación de robots (opt)		3
Sistemas de interacción hombre-máquina (opt)		3
Sistemas de fabricación y producción automática (opt)		3
Aprendizaje automático (opt)		3
Automatización para el sector residencial, comercial y de servicios (opt)		3
Adquisición y tratamiento óptico de imágenes (opt)		3
Prácticas externas (opt)		6

Firmado en el original





		Trabajo fin de máster		12
		Donde antes ponía:		
		Materias (tipo)	1º	2º
			CT1	CT2
			CT3	CT4
		Automatización avanzada (ob)	6	
		Robótica (ob)	6	
		Sistemas de control automático (ob)		6
		Sistemas de percepción (ob)	6	
		Electromecánica (ob)		6
		Visión 3D (opt)		3*
		Informática industrial (opt)		3*
		Control y programación de robots (opt)		3*
		Sistemas de interacción hombre-máquina (opt)		3*
		Sistemas de fabricación y producción automática (opt)		3*
		Automatización para el sector residencial, comercial y de servicios (opt)		3*
		Adquisición y tratamiento óptico de imágenes (opt)		3*
		Prácticas externas (opt)		6
		Trabajo fin de máster		12
		Ahora debe poner:		
		Materias (tipo)	1º	2º
			CT1	CT2
			CT3	CT4
		Automatización avanzada (ob)	6	

En este punto, se modifica simplemente la propuesta de temporalización de las asignaturas a tiempo parcial con las nuevas asignaturas y sin las eliminadas.



Anexo 5.1

3



		<table border="1"> <tbody> <tr> <td>Robòtica (ob)</td> <td>6</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Sistemes de control automàtic (ob)</td> <td></td> <td></td> <td>6</td> </tr> <tr> <td>Sistemes de percepció (ob)</td> <td>6</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>Diseño y simulación de robots (ob)</td> <td></td> <td></td> <td>6</td> </tr> <tr> <td>Electromecànica (ob)</td> <td></td> <td></td> <td>6</td> </tr> <tr> <td>Vision 3D (opt)</td> <td></td> <td>3*</td> <td>3*</td> </tr> <tr> <td>Vision artificial avanzada (opt)</td> <td></td> <td>3*</td> <td>3*</td> </tr> <tr> <td>Informàtica industrial (opt)</td> <td></td> <td>3*</td> <td>3*</td> </tr> <tr> <td>Control y programación de robots (opt)</td> <td></td> <td>3*</td> <td>3*</td> </tr> <tr> <td>Sistemes de interacció home-màquina (opt)</td> <td></td> <td>3*</td> <td>3*</td> </tr> <tr> <td>Aprendizaje automático (opt)</td> <td></td> <td>3*</td> <td>3*</td> </tr> <tr> <td>Sistemes de fabricació y producció automàtica (opt)</td> <td></td> <td>3*</td> <td>3*</td> </tr> <tr> <td>Automatizaci3n para el sector residencial, comercial y de servicios (opt)</td> <td></td> <td>3*</td> <td>3*</td> </tr> <tr> <td>Adquisici3n y tratamiento 3ptico de imàgenes (opt)</td> <td></td> <td>3*</td> <td>3*</td> </tr> <tr> <td>Pràcticas externas (opt)</td> <td></td> <td></td> <td>6</td> </tr> <tr> <td>Trabajo fin de máster</td> <td></td> <td></td> <td>12</td> </tr> </tbody> </table>	Robòtica (ob)	6			Sistemes de control automàtic (ob)			6	Sistemes de percepció (ob)	6			Diseño y simulación de robots (ob)			6	Electromecànica (ob)			6	Vision 3D (opt)		3*	3*	Vision artificial avanzada (opt)		3*	3*	Informàtica industrial (opt)		3*	3*	Control y programación de robots (opt)		3*	3*	Sistemes de interacció home-màquina (opt)		3*	3*	Aprendizaje automático (opt)		3*	3*	Sistemes de fabricació y producció automàtica (opt)		3*	3*	Automatizaci3n para el sector residencial, comercial y de servicios (opt)		3*	3*	Adquisici3n y tratamiento 3ptico de imàgenes (opt)		3*	3*	Pràcticas externas (opt)			6	Trabajo fin de máster			12	
Robòtica (ob)	6																																																																		
Sistemes de control automàtic (ob)			6																																																																
Sistemes de percepció (ob)	6																																																																		
Diseño y simulación de robots (ob)			6																																																																
Electromecànica (ob)			6																																																																
Vision 3D (opt)		3*	3*																																																																
Vision artificial avanzada (opt)		3*	3*																																																																
Informàtica industrial (opt)		3*	3*																																																																
Control y programación de robots (opt)		3*	3*																																																																
Sistemes de interacció home-màquina (opt)		3*	3*																																																																
Aprendizaje automático (opt)		3*	3*																																																																
Sistemes de fabricació y producció automàtica (opt)		3*	3*																																																																
Automatizaci3n para el sector residencial, comercial y de servicios (opt)		3*	3*																																																																
Adquisici3n y tratamiento 3ptico de imàgenes (opt)		3*	3*																																																																
Pràcticas externas (opt)			6																																																																
Trabajo fin de máster			12																																																																
PUNT 5 PUNTO. 5	ASSIGNATURA ASIGNATURA			A partir de las modificaciones en las competencias del título, se modifican los contenidos, objetivos formativos y competencias de dos asignaturas obligatorias (Robòtica y Sistemes de																																																															

Firmado en el original





Universitat d'Alacant
Universidad de Alicante

FITXA MODIFICACIÓ MÀSTER UNIVERSITARI
FICHA MODIFICACIÓN MÁSTER UNIVERSITARIO



				percepción). Además, se eliminan tres asignaturas, cuyas competencias quedan absorbidas por las asignaturas modificadas, así como por las tres asignaturas nuevas que se proponen. El objetivo es actualizar el plan de estudios, aumentando el contenido de inteligencia artificial tan demandado en la actualidad en el ámbito de la automática y la robótica.
	Robótica		Modificación en las competencias, objetivos formativos y contenidos.	
	Sistemas de percepción		Modificación en las competencias, objetivos formativos y contenidos.	
	Electromecánica		Se elimina la asignatura.	
	Diseño y simulación de robots		Se ha añadido la asignatura.	
	Visión 3D		Se elimina la asignatura.	
	Sistemas de fabricación y producción automática		Se elimina la asignatura.	
	Visión artificial avanzada		Se ha añadido la asignatura.	
	Aprendizaje automático		Se ha añadido la asignatura.	
PUNTO 6	PERSONAL ACADÉMICO		Se adjunta actualización del Apartado 6: Anexo 1. Se adjunta nuevo fichero 6_1_Profesorado_modificaciones.pdf. Se adjunta actualización también del Apartado 6: Anexo 2. Se adjunta nuevo fichero 6_2_Profesorado_modificaciones 2018.pdf.	El profesorado del Máster Universitario en Automática y Robótica pertenecía hasta ahora a un solo departamento (Física, Ingeniería de Sistemas y Teoría de la Señal). Las nuevas competencias requieren nuevas asignaturas que deben impartir otros departamentos de la Universidad de Alicante. En el documento que se adjunta (6_1_Profesorado_modificaciones.pdf), se detalla la nueva capacidad docente,

Firmado en el original





Universitat d'Alacant
Universidad de Alicante

FITXA MODIFICACIÓ MÀSTER UNIVERSITARI
FICHA MODIFICACIÓN MÁSTER UNIVERSITARIO



				no sólo actualizando los datos del Departamento de Física, Ingeniería de Sistemas y Teoría de la Señal, sino también aportando capacidades de los nuevos departamentos que se encargarán de alguna de las nuevas asignaturas.

Sign. Dega / Director Escola
Fdo. Decano / Director Escuela
Data / Fecha 18/10/2018

Firmado en el original

