

**III. OTRAS DISPOSICIONES****UNIVERSIDADES**

**14299** *Resolución de 29 de julio de 2010, de la Universidad Carlos III, por la que se publica el plan de estudios de Máster Universitario en Robótica y Automatización.*

Obtenida la verificación del plan de estudios por Consejo de Universidades, previo informe positivo de la Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación, y declarado el carácter oficial del título por Acuerdo del Consejo de Ministros de 4 de septiembre de 2009 (publicado en el «BOE», de 9 de octubre de 2009, por Resolución del Secretario de Estado de Universidades de 22 de septiembre de 2009),

Este Rectorado ha resuelto publicar el plan de estudios conducente a la obtención del título oficial de Máster Universitario en Robótica y Automatización.

El plan de estudios a que se refiere la presente resolución quedará estructurado conforme figura en el Anexo de la misma.

Getafe, 29 de julio de 2010.–El Rector, Daniel Peña Sánchez de Rivera.

**ANEXO**

Universidad Carlos III de Madrid.

Plan de Estudios conducentes al título de: Máster Universitario en Robótica y Automatización (RD 1393/2007, Anexo I, apartado 5.1. Estructura de las enseñanzas).

*Distribución general del plan de estudios en créditos ECTS, por tipo de asignatura*

Tipo de asignatura	ECTS
Obligatorias (O) . . . . .	6
Optativas (OP) . . . . .	54
Tesis de Máster (TM) . . . . .	30
Total . . . . .	90

*Organización temporal del plan de estudios por asignaturas***Máster Universitario en Robótica y Automatización**

Asignaturas	ECTS ofertados	Tipo
Control inteligente . . . . .	6	OP
Modelización y simulación de sistemas dinámicos . . . . .	6	OP
Planificación de tareas y movimientos de robots . . . . .	6	OP
Procesamiento de imágenes por computador . . . . .	6	OP
Robots autónomos inteligentes . . . . .	6	OP
Teleoperación y telepresencia en robótica . . . . .	6	OP
Manipuladores móviles . . . . .	3	OP
Robots personales y asistenciales . . . . .	3	OP
Robots espaciales . . . . .	3	OP
Robótica y automatización en la construcción . . . . .	3	OP

Asignaturas	ECTS ofertados	Tipo
Robots humanoides . . . . .	3	OP
Sistemas inteligentes de transporte . . . . .	3	OP
Robots móviles . . . . .	3	OP
Vehículos aéreos no tripulados . . . . .	3	OP
Robótica industrial . . . . .	6	OP
Automatización de sistemas industriales . . . . .	6	OP
Seminarios . . . . .	1 ó 2	OP
Trabajo de investigación tutelado . . . . .	6	O
Tesis de Máster . . . . .	30	TM