

### III. OTRAS DISPOSICIONES

#### UNIVERSIDADES

**26212** *Resolución de 1 de diciembre de 2025, de la Universidad de Jaén, por la que se publica el plan de estudios de Máster Universitario en Ingeniería Mecatrónica y Robótica.*

De conformidad con lo dispuesto en el artículo 8 de la Ley Orgánica 2/2023, de 22 de marzo, del Sistema Universitario y el artículo 27 del Real Decreto 822/2021, de 28 de septiembre, por el que se establece la organización de las enseñanzas universitarias y del procedimiento de aseguramiento de su calidad, y una vez obtenida la verificación del plan de estudios por el Consejo de Universidades, previo informe favorable de la Agencia para la Calidad Científica y Universitaria de Andalucía, así como la autorización de la Comunidad Autónoma de Andalucía y acordado el carácter oficial del título mediante acuerdo de Consejo de Ministros de 23 de septiembre de 2025, publicado en el «Boletín Oficial del Estado» número 236, de 1 de octubre de 2025, por resolución de la Secretaría General de Universidades de 25 de septiembre de 2025,

Este Rectorado ha resuelto publicar el plan de estudios conducente a la obtención del título de Máster Universitario en Ingeniería Mecatrónica y Robótica por la Universidad de Jaén, que queda estructurado conforme figura en el siguiente anexo.

Jaén, 1 de diciembre de 2025.—El Rector, Nicolás Ruiz Reyes.

#### ANEXO

##### **Plan de estudios de Máster Universitario en Ingeniería Mecatrónica y Robótica por la Universidad de Jaén**

Rama de conocimiento: Ingeniería y Arquitectura.

Campo de estudio (ámbito de conocimiento): Ingeniería industrial, ingeniería mecánica, ingeniería automática, ingeniería de la organización industrial e ingeniería de la navegación.

Código RUCT: 3500624.

##### *Distribución del plan de estudios en créditos ECTS por tipo de materia*

	ECTS
Créditos Obligatorios.	48
Créditos de Prácticas Académicas Externas.	6
Créditos de Trabajo Fin de Máster.	6
Total Créditos ECTS.	60

*Estructura del plan de estudios por módulos, materias y asignaturas*

Módulo	Materia	Asignatura	ECTS	*Carácter	Curso	Semestre	Idioma	Tipo de enseñanza
Ingeniería Mecánica.	Ingeniería Mecánica.	Cinemática y dinámica de sistemas mecatrónicos.	3	OBL	1	1A	Castellano.	Presencial.
		Comportamiento mecánico de los materiales.	3	OBL	1	1A	Castellano.	Presencial.
		Microfluídica: aplicación a la fabricación de nanofibras y nanotubos.	3	OBL	1	1A	Castellano.	Presencial.
		Diseño de elementos y actuadores mecánicos.	3	OBL	1	2A	Castellano.	Presencial.
		Fabricación asistida de elementos mecánicos.	3	OBL	1	2A	Castellano.	Presencial.
Ingeniería Gráfica, Diseño y Proyectos.	Ingeniería Gráfica, Diseño y Proyectos.	Diseño gráfico y modelado de piezas y componentes 3D.	3	OBL	1	1A	Castellano.	Presencial.
		Diseño y desarrollo de nuevos productos.	3	OBL	1	1B	Castellano.	Presencial.
Ingeniería Eléctrica.	Ingeniería eléctrica.	Modelado y control de máquinas eléctricas.	3	OBL	1	2A	Castellano.	Presencial.
Ingeniería Electrónica.	Ingeniería electrónica.	Integración electrónica.	3	OBL	1	1B	Castellano.	Presencial.
Ingeniería Informática.	Ingeniería informática.	Gestión de proyectos y desarrollo de aplicaciones software.	3	OBL	1	1B	Castellano.	Presencial.
Ingeniería Informática e Ingeniería Electrónica.	Ingeniería Informática e Ingeniería Electrónica.	Diseño y programación de sistemas embebidos.	3	OBL	1	2B	Castellano.	Presencial.
Ingeniería de Sistemas y Automática.	Ingeniería de Sistemas y Automática.	Nuevos sensores aplicados a la mecatrónica.	3	OBL	1	1A	Castellano.	Presencial.
		Control de sistemas mecatrónicos y automatización.	3	OBL	1	1B	Castellano.	Presencial.
		Sistemas robóticos I.	3	OBL	1	1B	Castellano.	Presencial.
		Sistemas robóticos II.	3	OBL	1	2B	Castellano.	Presencial.
Ingeniería de Telecomunicaciones.	Ingeniería Telecomunicaciones.	Telecomunicaciones y telemonitorización.	3	OBL	1	2	Castellano.	Presencial.
Prácticas de Empresa.	Prácticas de Empresa.	Prácticas de Empresa.	6	PE	1	2	Castellano.	Presencial.
Trabajo Fin de Máster.	Trabajo Fin de Máster.	Trabajo Fin de Máster.	6	TFM	1	2	Castellano.	Presencial.

\*Carácter: OBL: Obligatoria; PE: Prácticas Externas; TFM: Trabajo Fin de Máster.

*Ordenación temporal de las asignaturas del plan de estudios*

## Primer curso

	ECTS		ECTS
<i>Semestre 1A</i>		<i>Semestre 2A</i>	
Cinemática y Dinámica de Sistemas Mecatrónicos.	3	Diseño de elementos y actuadores mecánicos.	3
Comportamiento mecánico de los materiales.	3	Fabricación asistida de elementos mecánicos.	3
Diseño gráfico y modelado de piezas y componentes 3D.	3	Modelado y control de máquinas eléctricas.	3
Microfluídica: aplicación de nanofibras y nanotubos.	3	Prácticas de Empresa.	6
Nuevos sensores aplicados a la mecatrónica.	3		
<i>Semestre 1B</i>		<i>Semestre 2B</i>	
Control de sistemas mecatrónicos y automatización.	3	Diseño y programación de sistemas embebidos.	3
Integración electrónica.	3	Telecomunicaciones y Telemonitorización.	3
Gestión de Proyectos y desarrollo de aplicaciones software.	3	Sistemas robóticos II.	3
Diseño y desarrollo de nuevos productos.	3	Trabajo Fin de Máster.	6
Sistemas robóticos I.	3		
Total.	30	Total.	30