

III. OTRAS DISPOSICIONES**UNIVERSIDADES**

16864 *Resolución de 20 de julio de 2011, de la Universidad de Sevilla, por la que se publica el plan de estudios de Máster en Automática, Robótica y Telemática.*

Obtenida la verificación positiva del plan de estudios por parte del Consejo de Universidades, previo informe favorable de la Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación, y una vez establecido el carácter oficial del título por Acuerdo del Consejo de Ministros de 30 de julio de 2010 (BOE de 29 de septiembre de 2010),

Este Rectorado, de conformidad con lo previsto en el artículo 35.4 de la Ley Orgánica 6/2001, de 21 de diciembre, de Universidades, en la redacción dada por la Ley Orgánica 4/2007, de 12 de abril, ha resuelto ordenar la publicación del plan de estudios conducente a la obtención del título de Máster Universitario en Automática, Robótica y Telemática por la Universidad de Sevilla, que quedará estructurado según figura en los siguientes anexos.

Sevilla, 20 de julio de 2011.–El Rector, Joaquín Luque Rodríguez.

ANEXO

**PLAN DE ESTUDIOS DEL MÁSTER UNIVERSITARIO EN AUTOMÁTICA,
ROBÓTICA Y TELEMÁTICA POR LA UNIVERSIDAD DE SEVILLA**

Rama de conocimiento: Ingeniería y Arquitectura

Centro de Impartición: Escuela Técnica Superior de Ingeniería

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

Tipo de materia		Créditos
O	Obligatorias	30
P	Optativas	48
T	Trabajo Fin de Máster	12
Total		60

Estructura de las enseñanzas por módulos

Módulo	Asignatura	Tipo materia	Créditos
M00 - Fundamentos.	Control y Programación de Robots.	O	4
	Fundamentos de Comunicaciones Industriales.	O	6
	Fundamentos de Control Automático.	O	6
	Fundamentos de Robótica.	O	6
	Ingeniería del Control.	O	4
	Redes Locales en la Industria.	O	4

Módulo	Asignatura	Tipo materia	Créditos
M01 - Automática.	Ampliación de Control.	P	6
	Análisis de Sistemas no Lineales.	P	4
	Automatización Industrial.	P	6
	Control de Sistemas Biomédicos.	P	4
	Control Predictivo.	P	4
	Control Robusto.	P	4
	Diseño de Sistemas no Lineales.	P	4
	Instrumentación Industrial.	P	6
	Laboratorio de Automatización.	P	4
	Laboratorio de Control.	P	4
	Modelado y Simulación.	P	6
	Técnicas Avanzadas de Control Industrial.	P	4
M02 - Robótica.	Control de Robots Manipuladores.	P	6
	Laboratorio de Robótica y Percepción.	P	4
	Percepción Avanzada.	P	4
	Robots y Sistemas Autónomos.	P	4
	Sistemas de Percepción.	P	6
M03 - Telemática.	Laboratorio de Telemática.	P	4
	Sistemas Distribuidos de Tiempo Real.	P	6
	Temas Avanzados de Investigación en Telemática.	P	4
M04 - Trabajo Fin de Máster.	Trabajo Fin de Máster.	T	12

Itinerarios:

- Perfil profesional.
- Perfil investigador.