

## III. OTRAS DISPOSICIONES

## UNIVERSIDADES

**6983** *Resolución de 6 de julio de 2016, de la Universidad Jaume I, por la que se publica el plan de estudios de Máster Erasmus Mundus en Robótica Avanzada/Advanced Robotics (Máster conjunto con Politechnika Warszawska-Warsaw University of Technology, la Università degli Studi di Genova y la École Centrale de Nantes).*

Obtenida la verificación del plan de estudios por el Consejo de Universidades, previo informe favorable de la Agencia Nacional de Evaluación de la Calidad y Acreditación, así como la autorización de la Comunidad Autónoma Valenciana, y establecido el carácter oficial del título por Acuerdos de Consejo de Ministros de 29 de enero de 2016 (publicado en el BOE de 19 de febrero de 2016), este Rectorado, de conformidad con lo dispuesto en el artículo 35 de la Ley Orgánica 6/2001, de Universidades, en la redacción dada por la Ley Orgánica 4/2007, ha resuelto publicar el plan de estudios conducente a la obtención del título de Máster Universitario Erasmus Mundus en Robótica Avanzada por la Universitat Jaume I [Máster conjunto con Politechnika Warszawska-Warsaw University of Technology (Polonia), la Università degli Studi di Genova (Italia) y la École Centrale de Nantes (Francia)].

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

Castellón de la Plana, 6 de julio de 2016.–El Rector, Vicent Climent Jordà.

## ANEXO

**Plan de estudios conducente a la obtención del Máster Universitario Erasmus Mundus en Robótica Avanzada/Advanced Robotics por la Universitat Jaume I [Máster conjunto con Politechnika Warszawska-Warsaw University of Technology (Polonia), la Università degli Studi di Genova (Italia) y la École Centrale de Nantes (Francia)]**

*Estructura de las enseñanzas (Real Decreto 1393/2007, anexo I, apartado 5.1)*

1. Rama de conocimiento: Ingeniería y Arquitectura.
2. Distribución del plan de estudios en créditos ECTS, por tipo de materia.

Tipo de materia	Créditos
Obligatorias (OB) . . . . .	33
Optativas (OP) . . . . .	57
Trabajo fin de Máster (TFM) . . . . .	30
<b>Total . . . . .</b>	<b>120</b>

3. Contenido del plan de estudios.

Materia	Asignatura	Carácter	Créditos	Curso
Local Language.	Local Language I.	OB	4	1
Design, Modeling and Control.	Modeling and Control of Manipulators.	OB	6	1
Projects.	Group Project.	OB	5	1
Design, Modeling and Control.	Control of Linear Multivariable Systems.	OP	5	1

Materia	Asignatura	Carácter	Créditos	Curso
Design, Modeling and Control.	Real-time Systems.	OP	5	1
Design, Modeling and Control.	Mechanical Design Methods in Robotics.	OP	5	1
Design, Modeling and Control.	Optimisation Techniques.	OP	5	1
Design, Modeling and Control.	Nonlinear Control Theory.	OP	5	1
Robotics and Vision.	Signal Processing.	OP	5	1
Robotics and Vision.	Advanced Robot Programming.	OP	5	1
Robotics and Vision.	Computer Vision.	OP	5	1
Robotics and Vision.	Software Architectures for Robotics.	OP	5	1
Robotics and Vision.	Mobile Robots.	OP	5	1
Computer Science and Artificial Intelligence.	Artificial Intelligence.	OP	5	1
Computer Science and Artificial Intelligence.	Human Computer Interaction.	OP	5	1
Local Language.	Local Language II.	OB	4	2
Robotics and Vision.	Perception and Manipulation.	OB	4	2
Computer Science and Artificial Intelligence.	Robotic Intelligence.	OB	4	2
Robotics and Vision.	Cooperative Robotics.	OP	4	2
Robotics and Vision.	Telerobotics.	OP	4	2
Computer Science and Artificial Intelligence.	Cognitive Processes.	OP	4	2
Computer Science and Artificial Intelligence.	Ambient Intelligence.	OP	4	2
Projects.	Research Methodology.	OB	6	2
Projects.	Master Thesis.	TFM	30	2

#### 4. Organización temporal del plan de estudios.

Asignatura	Semestre	Carácter	ECTS
Primer curso			
Local Language I.	1	OB	4
Modeling and Control of Manipulators.	1	OB	6
Control of Linear Multivariable Systems.	1	OP	5
Real-time Systems.	1	OP	5
Signal Processing.	1	OP	5
Advanced Robot Programming.	1	OP	5
Computer Vision.	1	OP	5
Group Project.	2	OB	5
Mechanical Design Methods in Robotics.	2	OP	5
Optimisation Techniques.	2	OP	5
Nonlinear Control Theory.	2	OP	5
Software Architectures for Robotics.	2	OP	5
Mobile Robots.	2	OP	5
Artificial Intelligence.	2	OP	5
Human Computer Interaction.	2	OP	5
Segundo curso			
Local Language II.	1	OB	4
Perception and Manipulation.	1	OB	4

Asignatura	Semestre	Carácter	ECTS
Robotic Intelligence.	1	OB	4
Research Methodology.	1	OB	6
Cooperative Robotics.	1	OP	4
Telerobotics.	1	OP	4
Cognitive Processes.	1	OP	4
Ambient Intelligence.	1	OP	4
Master Thesis.	2	TFM	30

Nota: En la web de la Universitat Jaume I ([www.uji.es](http://www.uji.es)) se puede consultar información más detallada sobre este plan de estudios.