

PROGRAMA DE ESTUDIOS

UNIVERSIDAD AUTÓNOMA METROPOLITANA

1/2

UNIDAD		DIVISION	
AZCAPOTZALCO		CIENCIAS BÁSICAS E INGENIERÍA	
LICENCIATURA X	MAESTRÍA	EN: INGENIERÍA INDUSTRIAL	TRIMESTRE:
CLAVE	UNIDAD DE ENSEÑANZA-APRENDIZAJE		CRÉDITOS
1154051	Temas Selectos de Producción y Manufactura II		Obl. Opt. XX 9
HORAS	HORAS	SERIACIÓN	
TEORÍA 4.5	PRÁCTICA 0	300 Créditos	

OBJETIVO(S)

Al finalizar el curso el alumno será capaz de:

- 1.- Describir la filosofía de trabajo de los Robots Industriales
- 2.- Manejar las funciones básicas de paquete de cómputo para la programación y simulación de Robots Industriales
- 3.- Desarrollar aplicaciones sencillas que empleen Robots Industriales.

CONTENIDO SINTETICO:

- 1.- Introducción a la Robótica Industrial
- 2.- Tipos de Robots Industriales y campos de aplicación
- 3.- Introducción al programa RoboDK
- 4.- Manejo de los elementos básicos de la interfaz del programa RoboDK
- 5.- Creación de programas en RoboDK
- 6.- Simulación de programas en RoboDK
- 7.- Ejecución de programas en RoboDK

MODALIDADES DE CONDUCCIÓN DEL PROCESO DE ENSEÑANZA-APRENDIZAJE:

Clase teórico-práctica con apoyo de medios audiovisuales y computacionales.

Realización de un mínimo de 5 prácticas bajo la supervisión del profesor.

MODALIDADES DE EVALUACIÓN:

Por lo menos tres evaluaciones periódicas (100 %), consistentes en preguntas conceptuadas, resolución escrita de problemas, programas y simulaciones por computadora, así como tareas extra clase.

Evaluación de recuperación: No hay.

BIBLIOGRAFÍA NECESARIA O RECOMENDABLE:

Hurtado Cortés, L. y Pineda Torres, F. "Introducción a la Robótica Industrial ", Editorial Académica Española, 2018.

Ross, L., Fardo, S., Walach, M." Industrial Robotics Fundamentals", Goodheart-Willcox Publisher, 2017.

"Basic Guide RoboDK", RoboDK Inc. 2020.

.

SELLO