

Universitätsexperte Roboter-Interaktionstools





Universitätsexperte

Roboter-Interaktionstools

- » Modalität: online
- » Dauer: 6 Monate
- » Qualifizierung: TECH Technische Universität
- » Zeitplan: in Ihrem eigenen Tempo
- » Prüfungen: online

Internetzugang: www.techtitude.com/de/ingenieurwissenschaften/spezialisierung/spezialisierung-roboter-interaktionstools

Index

01

Präsentation

Seite 4

02

Ziele

Seite 8

03

Kursleitung

Seite 12

04

Struktur und Inhalt

Seite 18

05

Methodik

Seite 24

06

Qualifizierung

Seite 32

01

Präsentation

Der Dialog zwischen Mensch und Roboter war noch vor wenigen Jahrzehnten eine Utopie. Der technologische Fortschritt und die Arbeit der Ingenieure haben jedoch zu unbestreitbaren Fortschritten in diesem Bereich geführt. Dieser 100%ige Online-Studiengang konzentriert sich auf die Entwicklung der Kommunikation mit Maschinen und auf alle Systeme, die mit virtueller und erweiterter Realität zu tun haben. Das Ganze mit einem Inhalt von hoher Qualität und auf dem neuesten Stand der akademischen Weiterbildung, der den Studenten eine Spezialisierung bietet, die es ihnen ermöglicht, in ihrer beruflichen Laufbahn in einem wachsenden Sektor voranzukommen.



“

Eignen Sie sich mit diesem Universitätsexperten die modernsten Kenntnisse im Bereich Roboterkonstruktion und -modellierung an. Sie sind nur einen Klick davon entfernt, sich einzuschreiben"

Dieser Studiengang richtet sich an Fachleute aus dem Ingenieurwesen und vermittelt ihnen umfassende Kenntnisse im Bereich der Kommunikation mit Robotern dank eines Lehrplans, der von einem Team von spezialisierten Dozenten mit langjähriger Erfahrung in diesem Bereich entwickelt wurde.

Der Kurs, der vollständig online durchgeführt wird, befasst sich auch mit virtueller und erweiterter Realität. Ein Bereich, in dem die Fortschritte auf dem Gebiet des maschinellen Sehens und der Bildsynthesetechniken die wichtigsten Triebkräfte für den Fortschritt darstellen. Diese Spezialisierung ermöglicht es den Studenten, sich innerhalb von sechs Monaten auf den neuesten Stand dieser Technologie zu bringen, die es den Robotern unter anderem ermöglicht, die riskantesten Aufgaben vollständig ferngesteuert auszuführen (Arbeiten in großer Höhe, in toxischer Umgebung, in der Nähe gefährlicher Orte wie Vulkane usw.).

Diese Spezialisierung ermöglicht es dem Ingenieur auch, die mathematischen Modelle der Roboter auf die physischen Motoren zu übertragen, die wir in den Werkzeugen der virtuellen Realität vorfinden, und die wichtigsten Punkte für das 3D-Rendering zu identifizieren.

All dies mit einem Lehrsystem, das es den Studenten ermöglicht, ihre persönlichen Verpflichtungen mit einem hochwertigen Programm zu verbinden, auf das sie zu jeder Tageszeit und von jedem Ort aus zugreifen können. Das Einzige, was der Berufstätige benötigt, ist ein Gerät mit Internetanschluss, um vom ersten Tag an auf alle Inhalte des Lehrplans zugreifen zu können.

Dieser **Universitätsexperte in Roboter-Interaktionstools** enthält das vollständigste und aktuellste Programm auf dem Markt. Die hervorstechendsten Merkmale sind:

- ♦ Die Entwicklung von Fallstudien, die von Experten für Robotik vorgestellt werden
- ♦ Der anschauliche, schematische und äußerst praxisnahe Inhalt vermittelt alle für die berufliche Praxis unverzichtbaren wissenschaftlichen und praktischen Informationen
- ♦ Er enthält praktische Übungen, in denen der Selbstbewertungsprozess durchgeführt werden kann, um das Lernen zu verbessern
- ♦ Sein besonderer Schwerpunkt liegt auf innovativen Methoden
- ♦ Theoretische Vorträge, Fragen an den Experten, Diskussionsforen zu kontroversen Themen und individuelle Reflexionsarbeit
- ♦ Die Verfügbarkeit des Zugangs zu Inhalten von jedem festen oder tragbaren Gerät mit Internetanschluss



Schreiben Sie sich jetzt ein und entwickeln Sie Ihre Karriere im Bereich der virtuellen und erweiterten Realität"

“

Jetzt einschreiben, um Ihr Wissen über Robotermodellierungstechnologien zu perfektionieren"

Zu den Dozenten des Programms gehören Fachleute aus der Branche, die ihre Erfahrungen aus ihrer Arbeit in diese Weiterbildung einbringen, sowie anerkannte Spezialisten aus führenden Unternehmen und renommierten Universitäten.

Die multimedialen Inhalte, die mit der neuesten Bildungstechnologie entwickelt wurden, werden der Fachkraft ein situierendes und kontextbezogenes Lernen ermöglichen, d. h. eine simulierte Umgebung, die eine immersive Fortbildung bietet, die auf die Ausführung von realen Situationen ausgerichtet ist.

Das Konzept dieses Programms konzentriert sich auf problemorientiertes Lernen, bei dem die Fachkraft versuchen muss, die verschiedenen Situationen aus der beruflichen Praxis zu lösen, die während des gesamten Studiengangs gestellt werden. Zu diesem Zweck wird sie von einem innovativen interaktiven Videosystem unterstützt, das von renommierten Experten entwickelt wurde.

Die vom Dozententeam zur Verfügung gestellten realen Fälle sind im Bereich des Ingenieurwesens sehr nützlich und hilfreich.

Erzielen Sie die optimale Ausdrucksfähigkeit des Roboters je nach seiner Funktionalität und Umgebung und wenden Sie die neuesten Techniken der Emotionsanalyse an.



02 Ziele

Dieser Universitätsexperte vermittelt die neuesten Kenntnisse auf dem Gebiet der Robotik mit Schwerpunkt auf Modellierung und Design. Am Ende des Kurses sind die Studenten in der Lage, ihre eigenen Projekte zu starten oder bei den wichtigsten Unternehmen der Branche einzusteigen, die Fachleute für virtuelle und erweiterte Realität benötigen. Bei diesem Lernprozess sind die Studenten nicht auf sich allein gestellt, sondern werden von einem Dozententeam mit langjähriger Berufserfahrung in diesem Bereich betreut.



“

Erreichen Sie Ihre beruflichen Ziele mit einer Spezialisierung, die es Ihnen ermöglicht, jedes Projekt zu starten, das den Dialog zwischen Roboter und Mensch erleichtert"



Allgemeine Ziele

- ◆ Entwickeln der mathematischen Grundlagen für die kinematische und dynamische Modellierung von Robotern
- ◆ Vertiefen des Einsatzes spezifischer Technologien für die Erstellung von Roboterarchitekturen, Robotermodellierung und -simulation
- ◆ Generieren von Fachwissen über Künstliche Intelligenz
- ◆ Entwickeln der in der industriellen Automatisierung am häufigsten verwendeten Technologien und Geräte
- ◆ Erkennen der Grenzen aktueller Techniken, um Engpässe bei Roboteranwendungen zu identifizieren





Spezifische Ziele

Modul 1. Robotik: Roboterdesign und -modellierung

- ♦ Vertiefen in die Anwendung der Gazebo-Simulationstechnologie
- ♦ Beherrschen der Anwendung der Robotermodellierungssprache URDF
- ♦ Entwickeln von Fachwissen in der Nutzung des *Robot Operating System*
- ♦ Modellieren und Simulieren von Manipulatorrobotern, mobilen Landrobotern, mobilen Flugrobotern und Modellieren und Simulieren von mobilen Robotern im Wasser

Modul 2. Anwendung von Technologien der virtuellen und erweiterten Realität auf die Robotik

- ♦ Bestimmen des Unterschieds zwischen den verschiedenen Arten von Realitäten
- ♦ Analysieren der aktuellen Standards für die Modellierung virtueller Elemente
- ♦ Untersuchen der am häufigsten verwendeten Peripheriegeräte in immersiven Umgebungen
- ♦ Definieren geometrischer Modelle von Robotern
- ♦ Bewerten von Physik-Engines für die dynamische und kinematische Modellierung von Robotern
- ♦ Entwickeln von Virtual Reality- und Augmented Reality-Projekten

Modul 3. Roboterkommunikation und Interaktionssysteme

- ♦ Analysieren von aktuellen Strategien zur Verarbeitung natürlicher Sprache: heuristisches, stochastisches, auf neuronalen Netzen basierendes, verstärkungsbasiertes Lernen
- ♦ Bewerten der Vorteile und Schwächen der Entwicklung bereichsübergreifender oder situationsbezogener Interaktionssysteme
- ♦ Identifizieren der Umweltprobleme, die gelöst werden müssen, um eine effektive Kommunikation mit dem Roboter zu erreichen

- ♦ Festlegen der Werkzeuge, die für die Verwaltung der Interaktion benötigt werden, und Unterscheiden der Art der Dialoginitiative, die verfolgt werden soll
- ♦ Kombinieren von Strategien zur Mustererkennung, um die Absichten des Gesprächspartners zu erkennen und am besten auf sie zu reagieren
- ♦ Bestimmen der optimalen Ausdrucksfähigkeit des Roboters auf der Grundlage seiner Funktionalität und Umgebung und Anwenden von Techniken zur Emotionsanalyse, um seine Reaktion anzupassen
- ♦ Vorschlagen von hybriden Strategien für die Interaktion mit dem Roboter: stimmlich, taktil und visuell

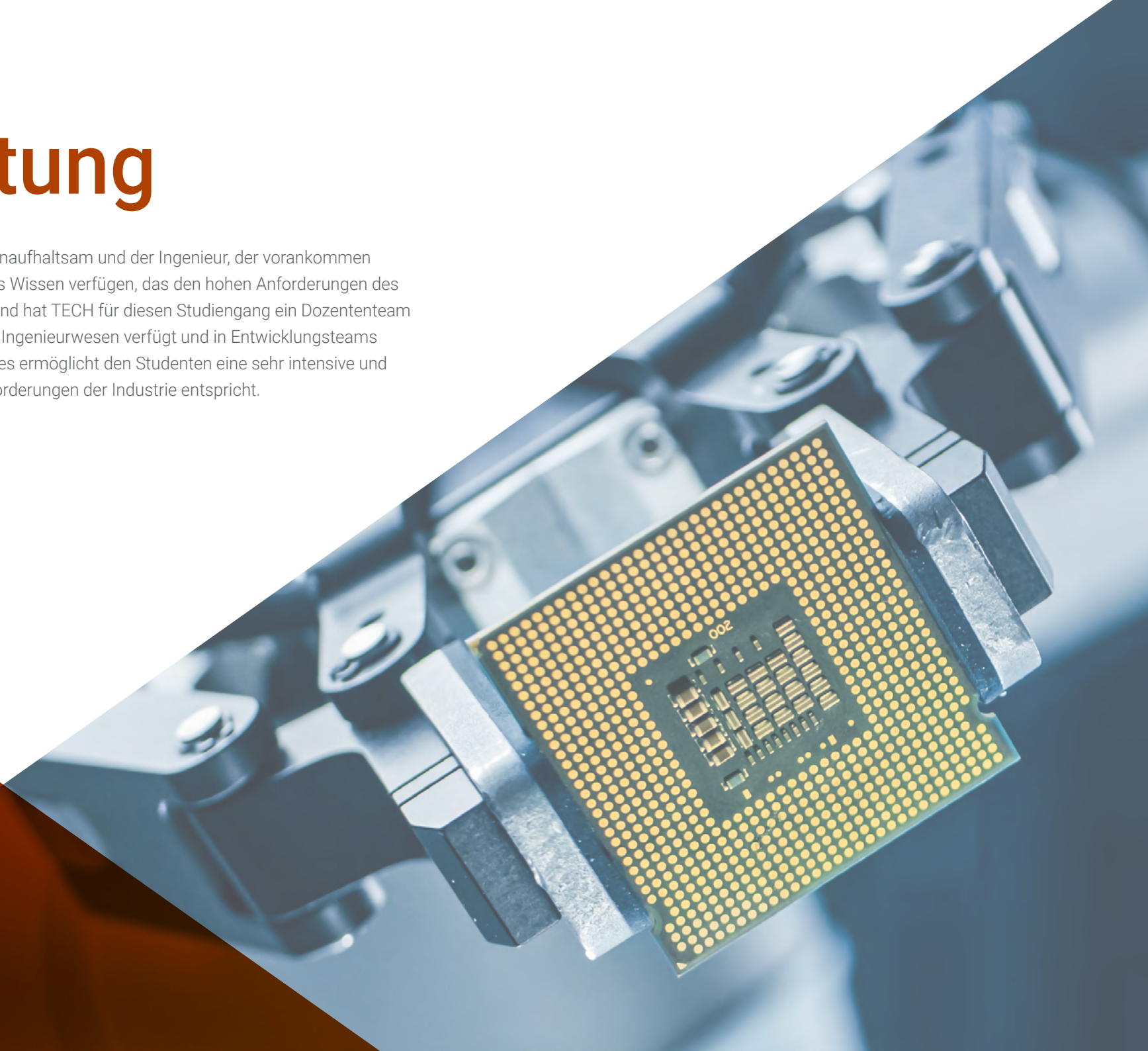


Verstehen Sie heuristische und probabilistische natürliche Sprachsysteme und ihre Anwendung in der Robotik"

03

Kursleitung

Der technologische Fortschritt ist unaufhaltsam und der Ingenieur, der vorankommen will, muss über ein breit gefächertes Wissen verfügen, das den hohen Anforderungen des Sektors entspricht. Aus diesem Grund hat TECH für diesen Studiengang ein Dozententeam ausgewählt, das über Erfahrung im Ingenieurwesen verfügt und in Entwicklungsteams im Bereich der Robotik tätig war. Dies ermöglicht den Studenten eine sehr intensive und aktuelle Weiterbildung, die den Anforderungen der Industrie entspricht.



“

Der Erfolg liegt in Ihrer Nähe. Klicken Sie hier und schreiben Sie sich ein, um von den Besten der Robotik zu lernen"

Internationaler Gastdirektor

Seshu Motamarri ist Experte für Automatisierung und Robotik und verfügt über mehr als 20 Jahre Erfahrung in verschiedenen Branchen wie E-Commerce, Automobil, Öl und Gas, Lebensmittel und Pharma. Im Laufe seiner Karriere hat er sich auf technisches Management und Innovation sowie auf die Einführung neuer Technologien spezialisiert, wobei er stets nach skalierbaren und effizienten Lösungen suchte. Außerdem hat er maßgeblich zur Einführung von Produkten und Lösungen beigetragen, die sowohl die Sicherheit als auch die Produktivität in komplexen industriellen Umgebungen optimieren.

Er hatte auch Schlüsselpositionen inne, darunter die des leitenden Direktors für Automatisierung und Robotik bei 3M, wo er funktionsübergreifende Teams zur Entwicklung und Implementierung fortschrittlicher Automatisierungslösungen leitete. Bei Amazon leitete er in seiner Funktion als Technical Lead Projekte, die die globale Lieferkette erheblich verbesserten, wie z. B. das halbautomatische Verpackungssystem „SmartPac“ und die robotergestützte intelligente Kommissionier- und Staulösung. Seine Fähigkeiten in den Bereichen Projektmanagement, Betriebsplanung und Produktentwicklung haben es ihm ermöglicht, bei Großprojekten großartige Ergebnisse zu erzielen.

International ist er für seine Leistungen im IT-Bereich anerkannt. Er wurde von Jeff Bezos mit dem prestigeträchtigen Amazon Door Desk Award ausgezeichnet und hat den Excellence in Manufacturing Safety Award erhalten, der seinen praxisorientierten technischen Ansatz widerspiegelt. Darüber hinaus war er ein „Bar Raiser“ bei Amazon, der an über 100 Vorstellungsgesprächen als objektiver Bewerter im Einstellungsprozess teilgenommen hat.

Darüber hinaus hält er mehrere Patente und Veröffentlichungen in den Bereichen Elektrotechnik und funktionale Sicherheit, was seinen Einfluss auf die Entwicklung fortschrittlicher Technologien unterstreicht. Seine Projekte wurden weltweit umgesetzt, vor allem in Regionen wie Nordamerika, Europa, Japan und Indien, wo er die Einführung nachhaltiger Lösungen in der Industrie und im E-Commerce vorangetrieben hat.



Hr. Motamarri, Seshu

- Leitender Direktor für globale Fertigungstechnologie bei 3M, Arkansas, USA
- Direktor für Automatisierung und Robotik bei Tyson Foods
- Hardware-Entwicklungsleiter III bei Amazon
- Leiter für Automatisierung bei Corning Incorporated
- Gründer und Mitglied von Quest Automation LLC
- Masterstudiengang in Elektro- und Elektronikingenieurwesen an der Universität von Houston
- Hochschulabschluss in Elektro- und Elektronikingenieurwesen an der Andhra University
- Zertifizierung in Maschinenwesen von TÜV Rheinland

“

Dank TECH werden Sie mit den besten Fachleuten der Welt lernen können”

Leitung



Dr. Ramón Fabresse, Felipe

- Leitender Software-Ingenieur bei Acurable
- NLP-Software-Ingenieur bei Intel Corporation
- Software-Ingenieur bei CATEC in Indisys
- Forscher im Bereich Flugroboter an der Universität von Sevilla
- Promotion Cum Laude in Robotik, autonomen Systemen und Telerobotik an der Universität von Sevilla
- Hochschulabschluss in Computertechnik an der Universität Sevilla
- Masterstudiengang in Robotik, Automatik und Telematik an der Universität von Sevilla

Professoren

Dr. Lucas Cuesta, Juan Manuel

- ♦ Senior Software Ingenieur und Analyst bei Indizen - Believe in Talent
- ♦ Senior Software-Ingenieur und Analyst bei Krell Consulting und IMAGiNA Artificial Intelligence
- ♦ Software-Ingenieur bei Intel Corporation
- ♦ Software-Ingenieur bei Intelligent Dialogue Systems
- ♦ Promotion in Elektronische Systemtechnik für Intelligente Umgebungen an der Polytechnischen Universität von Madrid
- ♦ Hochschulabschluss in Telekommunikationstechnik an der Polytechnischen Universität von Madrid
- ♦ Masterstudiengang in Elektronische Systemtechnik für Intelligente Umgebungen an der Polytechnischen Universität von Madrid

Dr. Íñigo Blasco, Pablo

- ♦ Software-Ingenieur bei PlainConcepts
- ♦ Gründer von Intelligent Behavior Robots
- ♦ Robotik-Ingenieur am Fortgeschrittenen Zentrum für Luft- und Raumfahrttechnologien CATEC
- ♦ Entwickler und Berater bei Syderis
- ♦ Promotion in Wirtschaftsinformatik an der Universität von Sevilla
- ♦ Hochschulabschluss in Computertechnik an der Universität von Sevilla
- ♦ Masterstudiengang in Softwaretechnik und Technologie



04

Struktur und Inhalt

Der Lehrplan dieses Universitätsexperten wurde von einem spezialisierten Team vorgeschlagen, dessen Hauptziel die Qualität des Unterrichts für die Studenten ist. So wurde ein Lehrplan mit Videozusammenfassungen zu jedem Thema, wichtiger Lektüre und ausführlichen Videos erstellt, die das Lernen der drei Module erleichtern, in die der gesamte Inhalt unterteilt wurde. Mit einem theoretisch-praktischen Ansatz und aktualisiertem Material wird der Ingenieur dieses Programm mit einer vollständigen Spezialisierung auf dem Gebiet der Robotik abschließen.





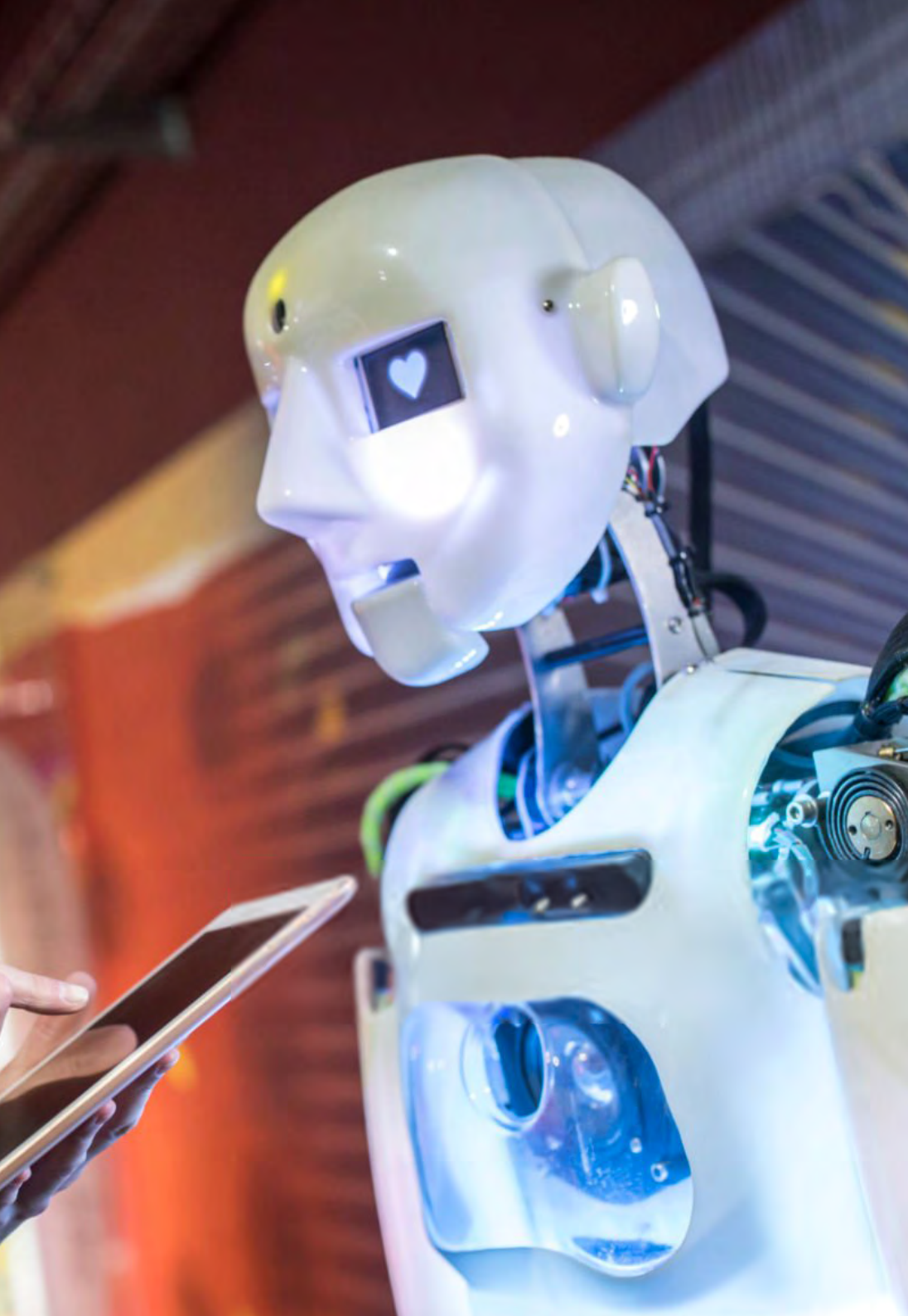
“

*Eine Bibliothek mit multimedialen Ressourcen
und ein hochmoderner akademischer Unterricht
bieten Ihnen die neuesten Lerninhalte im
Bereich Robotik"*

Modul 1. Robotik: Roboterdesign und -modellierung

- 1.1. Robotik und Industrie 4.0
 - 1.1.1. Robotik und Industrie 4.0
 - 1.1.2. Anwendungsbereiche und Anwendungsfälle
 - 1.1.3. Teilbereiche des Fachwissens in der Robotik
- 1.2. Roboter-Hardware und Software-Architekturen
 - 1.2.1. Hardware-Architekturen und Echtzeit
 - 1.2.2. Roboter-Software-Architekturen
 - 1.2.3. Kommunikationsmodelle und *Middleware*-Technologien
 - 1.2.4. Software-Integration mit dem *Robot Operating System (ROS)*
- 1.3. Mathematische Modellierung von Robotern
 - 1.3.1. Mathematische Darstellung von starren Körpern
 - 1.3.2. Rotationen und Translationen
 - 1.3.3. Hierarchische Zustandsdarstellung
 - 1.3.4. Verteilte Zustandsdarstellung in ROS (TF-Bibliothek)
- 1.4. Roboterkinematik und -dynamik
 - 1.4.1. Kinematik
 - 1.4.2. Dynamik
 - 1.4.3. Unterbetätigte Roboter
 - 1.4.4. Redundante Roboter
- 1.5. Modellierung und Simulation von Robotern
 - 1.5.1. Technologien zur Robotermodellierung
 - 1.5.2. Robotermodellierung mit URDF
 - 1.5.3. Roboter-Simulation
 - 1.5.4. Modellierung mit Gazebo-Simulator
- 1.6. Roboter-Manipulatoren
 - 1.6.1. Arten von Manipulator-Robotern
 - 1.6.2. Kinematik
 - 1.6.3. Dynamik
 - 1.6.4. Simulation





- 1.7. Mobile Bodenroboter
 - 1.7.1. Arten von mobilen Bodenrobotern
 - 1.7.2. Kinematik
 - 1.7.3. Dynamik
 - 1.7.4. Simulation
- 1.8. Mobile Flugroboter
 - 1.8.1. Arten von mobilen Flugrobotern
 - 1.8.2. Kinematik
 - 1.8.3. Dynamik
 - 1.8.4. Simulation
- 1.9. Mobile Wasserroboter
 - 1.9.1. Arten von mobilen Wasserrobotern
 - 1.9.2. Kinematik
 - 1.9.3. Dynamik
 - 1.9.4. Simulation
- 1.10. Bio-inspirierte Roboter
 - 1.10.1. Humanoide
 - 1.10.2. Roboter mit vier oder mehr Beinen
 - 1.10.3. Modulare Roboter
 - 1.10.4. Roboter mit flexiblen Teilen (*Soft-Robotics*)

Modul 2. Anwendung von Technologien der virtuellen und erweiterten Realität auf die Robotik

- 2.1. Immersive Technologien in der Robotik
 - 2.1.1. Virtuelle Realität in der Robotik
 - 2.1.2. Erweiterte Realität in der Robotik
 - 2.1.3. Gemischte Realität in der Robotik
 - 2.1.4. Unterschied zwischen Realitäten
- 2.2. Konstruktion von virtuellen Umgebungen
 - 2.2.1. Materialien und Texturen
 - 2.2.2. Beleuchtung
 - 2.2.3. Virtueller Klang und Geruch

- 2.3. Robotermodellierung in virtuellen Umgebungen
 - 2.3.1. Geometrische Modellierung
 - 2.3.2. Physikalische Modellierung
 - 2.3.3. Standardisierung von Modellen
- 2.4. Modellierung der Roboterdynamik und -kinematik: Virtuelle Physik-Engines
 - 2.4.1. Physik-Engines. Typologie
 - 2.4.2. Konfiguration einer Physik-Engine
 - 2.4.3. Physik-Engines in der Industrie
- 2.5. Die in der virtuellen Realität am häufigsten verwendeten Plattformen, Peripheriegeräte und Tools
 - 2.5.1. Virtual Reality-Betrachter
 - 2.5.2. Peripheriegeräte für die Interaktion
 - 2.5.3. Virtuelle Sensoren
- 2.6. Erweiterte Realitätssysteme
 - 2.6.1. Einfügen von virtuellen Elementen in die Realität
 - 2.6.2. Arten von visuellen Markern
 - 2.6.3. Technologien der erweiterten Realität
- 2.7. Metaversum: virtuelle Umgebungen mit intelligenten Agenten und Menschen
 - 2.7.1. Avatar-Erstellung
 - 2.7.2. Intelligente Agenten in virtuellen Umgebungen
 - 2.7.3. Aufbau von VR/AR-Umgebungen für mehrere Benutzer
- 2.8. Erstellung von Virtual Reality-Projekten für die Robotik
 - 2.8.1. Entwicklungsphasen von Virtual Reality-Projekten
 - 2.8.2. Einsatz von Virtual Reality-Systemen
 - 2.8.3. Ressourcen für die Virtual Reality
- 2.9. Erstellung von Augmented Reality Projekten für die Robotik
 - 2.9.1. Entwicklungsphasen von Augmented Reality-Projekten
 - 2.9.2. Einsatz von Augmented Reality-Projekten
 - 2.9.3. Augmented Reality-Ressourcen
- 2.10. Roboter-Teleoperation mit mobilen Geräten
 - 2.10.1. Mobile Mixed Reality
 - 2.10.2. Immersive Systeme mit Sensoren für mobile Geräte
 - 2.10.3. Beispiele für mobile Projekte



Modul 3. Roboterkommunikation und Interaktionssysteme

- 3.1. Spracherkennung: stochastische Systeme
 - 3.1.1. Akustische Modellierung von Sprache
 - 3.1.2. Verdecktes Markowmodell
 - 3.1.3. Linguistische Modellierung von Sprache: N-Grammatiken, BNF-Grammatiken
- 3.2. Spracherkennung: *Deep Learning*
 - 3.2.1. Tiefe neuronale Netze
 - 3.2.2. Rekurrente neuronale Netze
 - 3.2.3. LSTM-Zellen
- 3.3. Spracherkennung: Prosodie und Umgebungseffekte
 - 3.3.1. Umgebungsgeräusche
 - 3.3.2. Erkennung mehrerer Partner
 - 3.3.3. Sprachpathologien
- 3.4. Verstehen natürlicher Sprache: Heuristische und probabilistische Systeme
 - 3.4.1. Syntaktisch-semantisches Parsing: linguistische Regeln
 - 3.4.2. Heuristisches regelbasiertes Verstehen
 - 3.4.3. Probabilistische Systeme: logistische Regression und SVMs
 - 3.4.4. Verstehen auf der Grundlage von neuronalen Netzen
- 3.5. Dialogmanagement: Heuristische/probabilistische Strategien
 - 3.5.1. Absicht des Gesprächspartners
 - 3.5.2. Vorlagenbasierter Dialog
 - 3.5.3. Stochastisches Dialogmanagement: Bayessches Netz
- 3.6. Dialogmanagement: Fortgeschrittene Strategien
 - 3.6.1. Verstärkungsbasierte Lernsysteme
 - 3.6.2. Auf neuronalen Netzen basierende Systeme
 - 3.6.3. Von der Sprache zur Absicht in einem einzigen Netz
- 3.7. Antwortgenerierung und Sprachsynthese
 - 3.7.1. Eine Antwort verfassen: von der Idee zum kohärenten Text
 - 3.7.2. Sprachsynthese durch Verkettung
 - 3.7.3. Stochastische Sprachsynthese
- 3.8. Dialoganpassung und Kontextualisierung
 - 3.8.1. Dialogische Initiative
 - 3.8.2. Anpassung an den Sprecher
 - 3.8.3. Anpassung an den Kontext des Dialogs
- 3.9. Roboter und soziale Interaktionen: Erkennung, Synthese und Ausdruck von Emotionen
 - 3.9.1. Paradigmen der künstlichen Stimme: Roboterstimme und natürliche Stimme
 - 3.9.2. Emotionserkennung und Stimmungsanalyse
 - 3.9.3. Emotionale Sprachsynthese
- 3.10. Roboter und soziale Interaktionen: Fortgeschrittene multimodale Schnittstellen
 - 3.10.1. Kombination von Sprach- und Berührungsschnittstellen
 - 3.10.2. Erkennung und Übersetzung von Gebärdensprache
 - 3.10.3. Visuelle Avatare: Übersetzung von Sprache in Gebärdensprache



Beherrschen Sie die wichtigsten Techniken der Teleoperation von Robotern mit mobilen Geräten dank dieses Universitätsexperten"

05

Methodik

Dieses Fortbildungsprogramm bietet eine andere Art des Lernens. Unsere Methodik wird durch eine zyklische Lernmethode entwickelt: **das Relearning**.

Dieses Lehrsystem wird z. B. an den renommiertesten medizinischen Fakultäten der Welt angewandt und wird von wichtigen Publikationen wie dem **New England Journal of Medicine** als eines der effektivsten angesehen.





Entdecken Sie Relearning, ein System, das das herkömmliche lineare Lernen hinter sich lässt und Sie durch zyklische Lehrsysteme führt: eine Art des Lernens, die sich als äußerst effektiv erwiesen hat, insbesondere in Fächern, die Auswendiglernen erfordern"

Fallstudie zur Kontextualisierung aller Inhalte

Unser Programm bietet eine revolutionäre Methode zur Entwicklung von Fähigkeiten und Kenntnissen. Unser Ziel ist es, Kompetenzen in einem sich wandelnden, wettbewerbsorientierten und sehr anspruchsvollen Umfeld zu stärken.

“

Mit TECH werden Sie eine Art des Lernens erleben, die an den Grundlagen der traditionellen Universitäten auf der ganzen Welt rüttelt"



Sie werden Zugang zu einem Lernsystem haben, das auf Wiederholung basiert, mit natürlichem und progressivem Unterricht während des gesamten Lehrplans.



Der Student wird durch gemeinschaftliche Aktivitäten und reale Fälle lernen, wie man komplexe Situationen in realen Geschäftsumgebungen löst.

Eine innovative und andersartige Lernmethode

Dieses TECH-Programm ist ein von Grund auf neu entwickeltes, intensives Lehrprogramm, das die anspruchsvollsten Herausforderungen und Entscheidungen in diesem Bereich sowohl auf nationaler als auch auf internationaler Ebene vorsieht. Dank dieser Methodik wird das persönliche und berufliche Wachstum gefördert und ein entscheidender Schritt in Richtung Erfolg gemacht. Die Fallmethode, die Technik, die diesem Inhalt zugrunde liegt, gewährleistet, dass die aktuellste wirtschaftliche, soziale und berufliche Realität berücksichtigt wird.

“

Unser Programm bereitet Sie darauf vor, sich neuen Herausforderungen in einem unsicheren Umfeld zu stellen und in Ihrer Karriere erfolgreich zu sein“

Die Fallmethode ist das von den besten Fakultäten der Welt am häufigsten verwendete Lernsystem. Die Fallmethode wurde 1912 entwickelt, damit Jurastudenten das Recht nicht nur auf der Grundlage theoretischer Inhalte erlernen. Sie bestand darin, ihnen reale komplexe Situationen zu präsentieren, damit sie fundierte Entscheidungen treffen und Werturteile darüber fällen konnten, wie diese zu lösen sind. Sie wurde 1924 als Standardlehrmethode in Harvard etabliert.

Was sollte eine Fachkraft in einer bestimmten Situation tun? Mit dieser Frage konfrontieren wir Sie in der Fallmethode, einer handlungsorientierten Lernmethode. Während des gesamten Programms werden die Studenten mit mehreren realen Fällen konfrontiert. Sie müssen ihr gesamtes Wissen integrieren, recherchieren, argumentieren und ihre Ideen und Entscheidungen verteidigen.

Relearning Methodology

TECH kombiniert die Methodik der Fallstudien effektiv mit einem 100%igen Online-Lernsystem, das auf Wiederholung basiert und in jeder Lektion 8 verschiedene didaktische Elemente kombiniert.

Wir ergänzen die Fallstudie mit der besten 100%igen Online-Lehrmethode: Relearning.

Im Jahr 2019 erzielten wir die besten Lernergebnisse aller spanischsprachigen Online-Universitäten der Welt.

Bei TECH lernen Sie mit einer hochmodernen Methodik, die darauf ausgerichtet ist, die Führungskräfte der Zukunft zu spezialisieren. Diese Methode, die an der Spitze der weltweiten Pädagogik steht, wird Relearning genannt.

Unsere Universität ist die einzige in der spanischsprachigen Welt, die für die Anwendung dieser erfolgreichen Methode zugelassen ist. Im Jahr 2019 ist es uns gelungen, die Gesamtzufriedenheit unserer Studenten (Qualität der Lehre, Qualität der Materialien, Kursstruktur, Ziele...) in Bezug auf die Indikatoren der besten spanischsprachigen Online-Universität zu verbessern.



In unserem Programm ist das Lernen kein linearer Prozess, sondern erfolgt in einer Spirale (lernen, verlernen, vergessen und neu lernen). Daher wird jedes dieser Elemente konzentrisch kombiniert. Mit dieser Methode wurden mehr als 650.000 Hochschulabsolventen mit beispiellosem Erfolg in so unterschiedlichen Bereichen wie Biochemie, Genetik, Chirurgie, internationales Recht, Managementfähigkeiten, Sportwissenschaft, Philosophie, Recht, Ingenieurwesen, Journalismus, Geschichte, Finanzmärkte und -instrumente fortgebildet. Dies alles in einem sehr anspruchsvollen Umfeld mit einer Studentenschaft mit hohem sozioökonomischem Profil und einem Durchschnittsalter von 43,5 Jahren.

Das Relearning ermöglicht es Ihnen, mit weniger Aufwand und mehr Leistung zu lernen, sich mehr auf Ihre Spezialisierung einzulassen, einen kritischen Geist zu entwickeln, Argumente zu verteidigen und Meinungen zu kontrastieren: eine direkte Gleichung zum Erfolg.

Nach den neuesten wissenschaftlichen Erkenntnissen der Neurowissenschaften wissen wir nicht nur, wie wir Informationen, Ideen, Bilder und Erinnerungen organisieren, sondern auch, dass der Ort und der Kontext, in dem wir etwas gelernt haben, von grundlegender Bedeutung dafür sind, dass wir uns daran erinnern und es im Hippocampus speichern können, um es in unserem Langzeitgedächtnis zu behalten.

Auf diese Weise sind die verschiedenen Elemente unseres Programms im Rahmen des so genannten Neurocognitive Context-Dependent E-Learning mit dem Kontext verbunden, in dem der Teilnehmer seine berufliche Praxis entwickelt.



Dieses Programm bietet die besten Lehrmaterialien, die sorgfältig für Fachleute aufbereitet sind:



Studienmaterial

Alle didaktischen Inhalte werden von den Fachleuten, die den Kurs unterrichten werden, speziell für den Kurs erstellt, so dass die didaktische Entwicklung wirklich spezifisch und konkret ist.

Diese Inhalte werden dann auf das audiovisuelle Format angewendet, um die Online-Arbeitsmethode von TECH zu schaffen. All dies mit den neuesten Techniken, die in jedem einzelnen der Materialien, die dem Studenten zur Verfügung gestellt werden, qualitativ hochwertige Elemente bieten.



Meisterklassen

Die Nützlichkeit der Expertenbeobachtung ist wissenschaftlich belegt.

Das sogenannte Learning from an Expert festigt das Wissen und das Gedächtnis und schafft Vertrauen für zukünftige schwierige Entscheidungen.



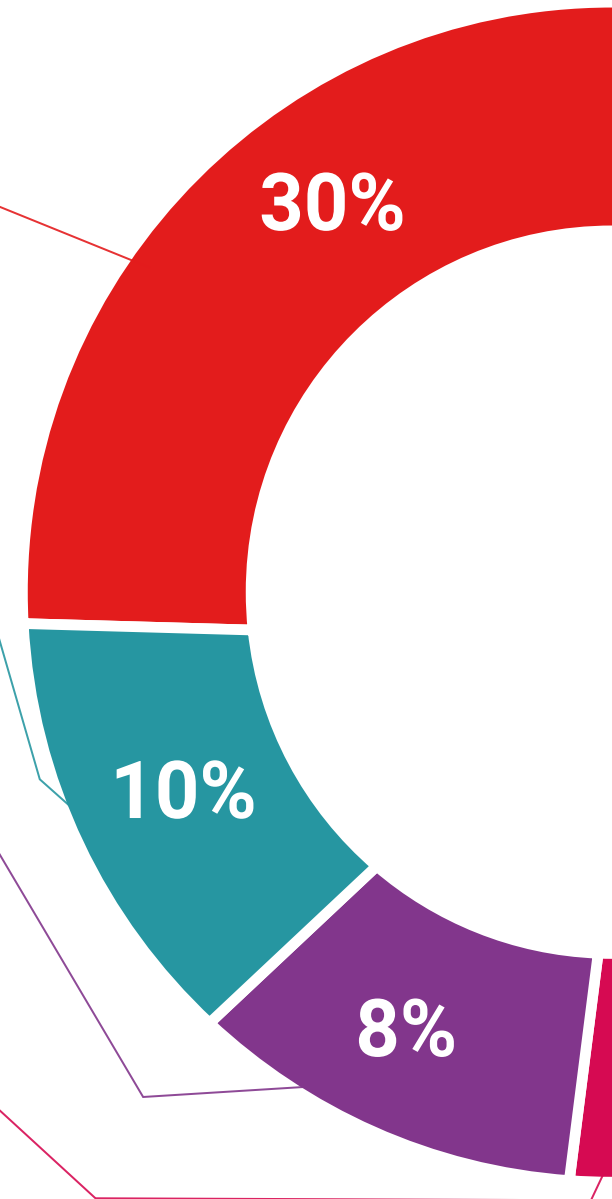
Übungen für Fertigkeiten und Kompetenzen

Sie werden Aktivitäten durchführen, um spezifische Kompetenzen und Fertigkeiten in jedem Fachbereich zu entwickeln. Übungen und Aktivitäten zum Erwerb und zur Entwicklung der Fähigkeiten und Fertigkeiten, die ein Spezialist im Rahmen der Globalisierung, in der wir leben, entwickeln muss.



Weitere Lektüren

Aktuelle Artikel, Konsensdokumente und internationale Leitfäden, u. a. In der virtuellen Bibliothek von TECH hat der Student Zugang zu allem, was er für seine Fortbildung benötigt.





Case Studies

Sie werden eine Auswahl der besten Fallstudien vervollständigen, die speziell für diese Qualifizierung ausgewählt wurden. Die Fälle werden von den besten Spezialisten der internationalen Szene präsentiert, analysiert und betreut.



Interaktive Zusammenfassungen

Das TECH-Team präsentiert die Inhalte auf attraktive und dynamische Weise in multimedialen Pillen, die Audios, Videos, Bilder, Diagramme und konzeptionelle Karten enthalten, um das Wissen zu vertiefen.

Dieses einzigartige Bildungssystem für die Präsentation multimedialer Inhalte wurde von Microsoft als "Europäische Erfolgsgeschichte" ausgezeichnet.



Testing & Retesting

Die Kenntnisse des Studenten werden während des gesamten Programms regelmäßig durch Bewertungs- und Selbsteinschätzungsaktivitäten und -übungen beurteilt und neu bewertet, so dass der Student überprüfen kann, wie er seine Ziele erreicht.



06

Qualifizierung

Der Universitätsexperte in Roboter-Interaktionstools garantiert neben der präzisesten und aktuellsten Fortbildung auch den Zugang zu einem von der TECH Technologischen Universität ausgestellten Diplom.



“

*Schließen Sie dieses Programm erfolgreich ab
und erhalten Sie Ihren Universitätsabschluss
ohne lästige Reisen oder Formalitäten"*

Dieser **Universitätsexperte in Roboter-Interaktionstools** enthält das vollständigste und aktuellste Programm auf dem Markt.

Sobald der Student die Prüfungen bestanden hat, erhält er/sie per Post* mit Empfangsbestätigung das entsprechende Diplom, ausgestellt von der **TECH Technologische Universität**.

Das von **TECH Technologische Universität** ausgestellte Diplom drückt die erworbene Qualifikation aus und entspricht den Anforderungen, die in der Regel von Stellenbörsen, Auswahlprüfungen und Berufsbildungsausschüssen verlangt werden.

Titel: **Universitätsexperte in Roboter-Interaktionstools**

Anzahl der offiziellen Arbeitsstunden: **450 Std.**



*Haager Apostille. Für den Fall, dass der Student die Haager Apostille für sein Papierdiplom beantragt, wird TECH EDUCATION die notwendigen Vorkehrungen treffen, um diese gegen eine zusätzliche Gebühr zu beschaffen.

zukunft

gesundheit vertrauen menschen
erziehung information tutoren
garantie akkreditierung unterricht
institutionen technologie lernen
gemeinschaft verpflichtung
persönliche betreuung innovation
wissen gegenwart qualität
online-Ausbildung
entwicklung institut
virtuelles Klassenzimmer

tech technologische
universität

Universitätsexperte
Roboter-Interaktionstools

- » Modalität: online
- » Dauer: 6 Monate
- » Qualifizierung: TECH Technologische Universität
- » Zeitplan: in Ihrem eigenen Tempo
- » Prüfungen: online

Universitätsexperte

Roboter-Interaktionstools

