

Grand Master

Robótica y Visión Artificial



Grand Master

Robótica y Visión Artificial

- » Modalidad: online
- » Duración: 2 años
- » Titulación: TECH Global University
- » Acreditación: 120 ECTS
- » Horario: a tu ritmo
- » Exámenes: online

Acceso web: www.techtitute.com/inteligencia-artificial/grand-master/grand-master-robotica-vision-artificial

Índice

01

Presentación del programa

pág. 4

02

¿Por qué estudiar en TECH?

pág. 8

03

Plan de estudios

pág. 12

04

Objetivos docentes

pág. 32

04

Salidas profesionales

pág. 38

05

Metodología de estudio

pág. 42

06

Cuadro docente

pág. 52

07

Titulación

pág. 60

01

Presentación del programa

En la actualidad, la robótica y la visión artificial están revolucionando el mundo al transformar procesos cotidianos y resolver desafíos complejos. Estas tecnologías han permitido avances como la creación de vehículos autónomos y sistemas agrícolas inteligentes que optimizan recursos para un futuro más sostenible. Por ello, estando a la vanguardia de la Inteligencia Artificial, TECH la universidad digital más grande a nivel mundial según Forbes, ha diseñado este programa universitario. De esta manera se busca crear profesionales que desarrollen tanto los conocimientos como habilidades para destacar y sorprender en este ámbito. Lo mejor es que es a partir de una metodología 100% online.



“

Transforma cómo trabaja y vive el mundo, aprende a automatizar procesos con este con este Grand Master de Formación Permanente 100% online de TECH”

La visión artificial no solo está facilitando nuestra vida diaria, sino que también están marcando el rumbo hacia un futuro más conectado y tecnológico. Gracias a la IA, los sistemas de visión artificial pueden analizar imágenes, identificar patrones y tomar decisiones con una precisión asombrosa, mientras que los robots aprenden de su entorno y ejecutan tareas complejas de forma autónoma.

Empresas icónicas como Boston Dynamics, NVIDIA y Tesla están liderando una transformación revolucionaria en la industria tecnológica al fusionar robótica, visión por computadora e Inteligencia Artificial para redefinir sectores clave. Un ejemplo sobresaliente son los robots de Boston Dynamics, auténticas maravillas de la ingeniería capaces de sortear terrenos complejos y ejecutar tareas con asombrosa precisión. Por su parte, Tesla está marcando un hito en la movilidad con sus sistemas de conducción autónoma, que utilizan visión por computadora para interpretar y reaccionar al tráfico en tiempo real. Asimismo, Gigantes como Amazon y Google tampoco se quedan atrás, integrando estas tecnologías en la logística mediante robots autónomos y drones. Estas empresas no solo están creando máquinas más inteligentes y autónomas, sino que están construyendo un futuro donde la eficiencia, la colaboración entre humanos y máquinas. De esta necesaria urgencia por contar con profesionales enfocados en superar los actuales e increíbles estereotipos es que se desarrolla este Grand Master. Este programa busca especializar a los alumnos en los conocimientos y habilidades más desarrolladas de la robótica con un plan de estudios y un temario actualizado.

Lo mejor de este programa es su metodología 100% online, diseñada para que el alumnado pueda compaginar sus estudios con sus responsabilidades diarias, ya sean laborales o familiares. Además, incorpora el innovador método de aprendizaje Relearning, que se ajusta al ritmo de cada alumno y garantiza que los conocimientos se asimilen de manera efectiva y duradera. Por supuesto, una especialización de este nivel requiere un cuerpo docente de excelencia, y esta titulación no es la excepción. Cada detalle está pensado para crear especialistas preparados para sobresalir en el mundo laboral desde el primer día.

Este **Grand Master en Robótica y Visión Artificial** contiene el programa universitario más completo y actualizado del mercado. Sus características más destacadas son:

- ♦ El desarrollo de casos prácticos presentados por expertos en Robótica y Visión Artificial
- ♦ Los contenidos gráficos, esquemáticos y eminentemente prácticos con los que están concebidos recogen una información científica y práctica sobre aquellas disciplinas indispensables para el ejercicio profesional
- ♦ Los ejercicios prácticos donde realizar el proceso de autoevaluación para mejorar el aprendizaje
- ♦ Su especial hincapié en metodologías innovadoras en la Robótica y Visión Artificial
- ♦ Las lecciones teóricas, preguntas al experto, foros de discusión de temas controvertidos y trabajos de reflexión individual
- ♦ La disponibilidad de acceso a los contenidos desde cualquier dispositivo fijo o portátil con conexión a internet



Rompe todas las fronteras con la Robótica y la IA, explora tanto en la Tierra como más allá”

“

La verdadera revolución tecnológica empieza con la metodología didáctica más novedosa del panorama académico actual”

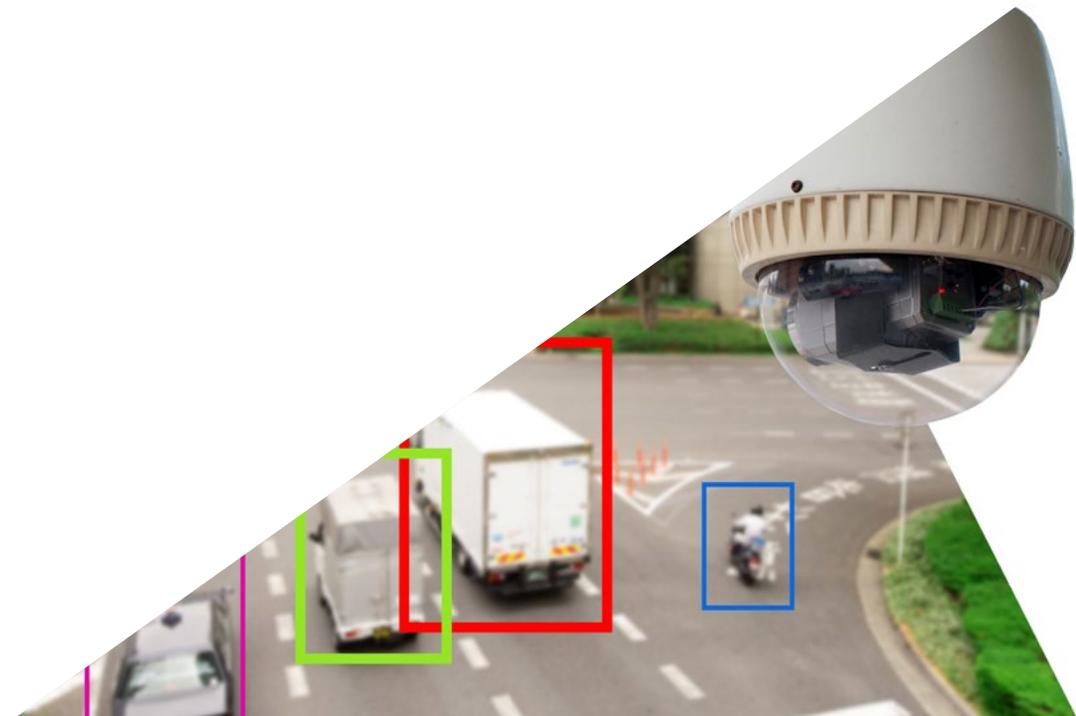
Incluye en su cuadro docente a profesionales pertenecientes al ámbito de la Robótica y Visión Artificial, que vierten en este programa la experiencia de su trabajo, además de reconocidos especialistas de sociedades de referencia y universidades de prestigio.

Su contenido multimedia, elaborado con la última tecnología educativa, permitirá al profesional un aprendizaje situado y contextual, es decir, un entorno simulado que proporcionará un estudio inmersivo programado para entrenarse ante situaciones reales.

El diseño de este programa se centra en el Aprendizaje Basado en Problemas, mediante el cual el alumno deberá tratar de resolver las distintas situaciones de práctica profesional que se le planteen a lo largo del curso académico. Para ello, el profesional contará con la ayuda de un novedoso sistema de vídeo interactivo realizado por reconocidos expertos.

Libérate de los más duros desafíos del avance en IA aprendiendo con un método de aprendizaje único de TECH.

Descubre nuevos horizontes y atrévete a explorar lo desconocido de la mano de un destacado cuerpo docente compuesto por los mejores profesionales.



02

¿Por qué estudiar en TECH?

TECH es la mayor Universidad digital del mundo. Con un impresionante catálogo de más de 14.000 programas universitarios, disponibles en 11 idiomas, se posiciona como líder en empleabilidad, con una tasa de inserción laboral del 99%. Además, cuenta con un enorme claustro de más de 6.000 profesores de máximo prestigio internacional.



“

Estudia en la mayor universidad digital del mundo y asegura tu éxito profesional. El futuro empieza en TECH”

La mejor universidad online del mundo según FORBES

La prestigiosa revista Forbes, especializada en negocios y finanzas, ha destacado a TECH como «la mejor universidad online del mundo». Así lo han hecho constar recientemente en un artículo de su edición digital en el que se hacen eco del caso de éxito de esta institución, «gracias a la oferta académica que ofrece, la selección de su personal docente, y un método de aprendizaje innovador orientado a formar a los profesionales del futuro».

Forbes
Mejor universidad
online del mundo

Plan
de estudios
más completo

Los planes de estudio más completos del panorama universitario

TECH ofrece los planes de estudio más completos del panorama universitario, con temarios que abarcan conceptos fundamentales y, al mismo tiempo, los principales avances científicos en sus áreas científicas específicas. Asimismo, estos programas son actualizados continuamente para garantizar al alumnado la vanguardia académica y las competencias profesionales más demandadas. De esta forma, los títulos de la universidad proporcionan a sus egresados una significativa ventaja para impulsar sus carreras hacia el éxito.

El mejor claustro docente top internacional

El claustro docente de TECH está integrado por más de 6.000 profesores de máximo prestigio internacional. Catedráticos, investigadores y altos ejecutivos de multinacionales, entre los cuales se destacan Isaiah Covington, entrenador de rendimiento de los Boston Celtics; Magda Romanska, investigadora principal de MetaLAB de Harvard; Ignacio Wistumba, presidente del departamento de patología molecular traslacional del MD Anderson Cancer Center; o D.W Pine, director creativo de la revista TIME, entre otros.

Profesorado
TOP
Internacional



La metodología
más eficaz

Un método de aprendizaje único

TECH es la primera universidad que emplea el *Relearning* en todas sus titulaciones. Se trata de la mejor metodología de aprendizaje online, acreditada con certificaciones internacionales de calidad docente, dispuestas por agencias educativas de prestigio. Además, este disruptivo modelo académico se complementa con el "Método del Caso", configurando así una estrategia de docencia online única. También en ella se implementan recursos didácticos innovadores entre los que destacan vídeos en detalle, infografías y resúmenes interactivos.

La mayor universidad digital del mundo

TECH es la mayor universidad digital del mundo. Somos la mayor institución educativa, con el mejor y más amplio catálogo educativo digital, cien por cien online y abarcando la gran mayoría de áreas de conocimiento. Ofrecemos el mayor número de titulaciones propias, titulaciones oficiales de posgrado y de grado universitario del mundo. En total, más de 14.000 títulos universitarios, en once idiomas distintos, que nos convierten en la mayor institución educativa del mundo.

nº1
Mundial
Mayor universidad
online del mundo

La universidad online oficial de la NBA

TECH es la universidad online oficial de la NBA. Gracias a un acuerdo con la mayor liga de baloncesto, ofrece a sus alumnos programas universitarios exclusivos, así como una gran variedad de recursos educativos centrados en el negocio de la liga y otras áreas de la industria del deporte. Cada programa tiene un currículo de diseño único y cuenta con oradores invitados de excepción: profesionales con una distinguida trayectoria deportiva que ofrecerán su experiencia en los temas más relevantes.

Líderes en empleabilidad

TECH ha conseguido convertirse en la universidad líder en empleabilidad. El 99% de sus alumnos obtienen trabajo en el campo académico que ha estudiado, antes de completar un año luego de finalizar cualquiera de los programas de la universidad. Una cifra similar consigue mejorar su carrera profesional de forma inmediata. Todo ello gracias a una metodología de estudio que basa su eficacia en la adquisición de competencias prácticas, totalmente necesarias para el desarrollo profesional.



Google Partner Premier

El gigante tecnológico norteamericano ha otorgado a TECH la insignia Google Partner Premier. Este galardón, solo al alcance del 3% de las empresas del mundo, pone en valor la experiencia eficaz, flexible y adaptada que esta universidad proporciona al alumno. El reconocimiento no solo acredita el máximo rigor, rendimiento e inversión en las infraestructuras digitales de TECH, sino que también sitúa a esta universidad como una de las compañías tecnológicas más punteras del mundo.



La universidad mejor valorada por sus alumnos

Los alumnos han posicionado a TECH como la universidad mejor valorada del mundo en los principales portales de opinión, destacando su calificación más alta de 4,9 sobre 5, obtenida a partir de más de 1.000 reseñas. Estos resultados consolidan a TECH como la institución universitaria de referencia a nivel internacional, reflejando la excelencia y el impacto positivo de su modelo educativo.



03

Plan de estudios

EL plan de estudios de este Grand Master está diseñado para moldear a los líderes del futuro en tecnologías de vanguardia, integrando teoría y práctica en un enfoque innovador y multidisciplinario. El aprendizaje se enriquece con aplicaciones prácticas en campos de alto impacto, como la automatización industrial, vehículos autónomos, drones de última generación y robótica médica. Para completar este enfoque integral, el programa incluye seminarios sobre ética, sostenibilidad y el impacto social de estas tecnologías disruptivas. En conjunto, este programa prepara a los profesionales para liderar la transformación tecnológica, marcando el camino hacia un futuro más eficiente, inteligente y conectado.

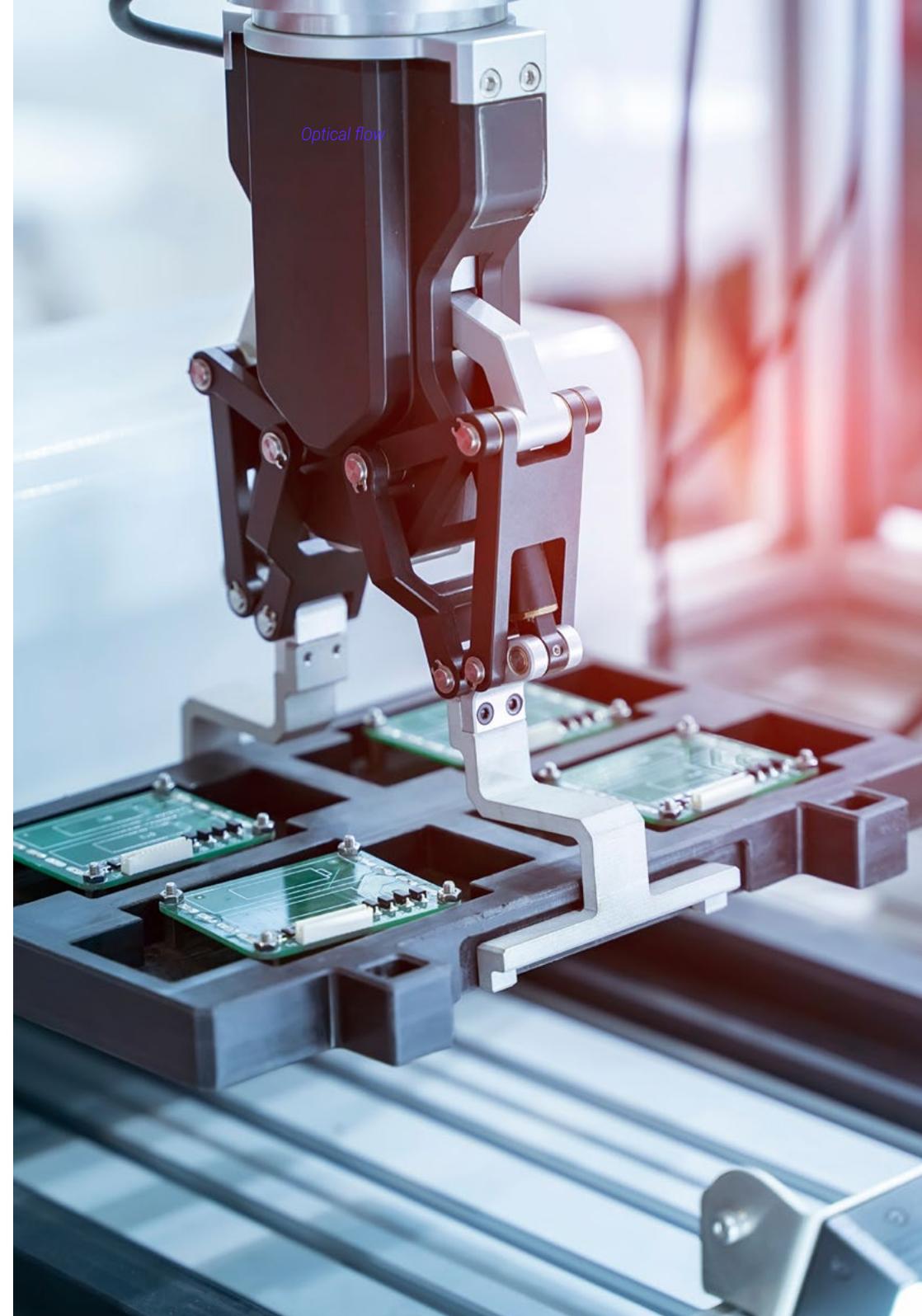


“

Aprende cómo es que la visión artificial nos está enseñando a mirar el mundo de una manera que antes no creíamos posible”

Módulo 1. Robótica. Diseño y Modelado de Robots

- 1.1. Robótica e Industria 4.0
 - 1.1.1. Robótica e Industria 4.0
 - 1.1.2. Campos de Aplicación y Casos de Uso
 - 1.1.3. Subáreas de especialización en Robótica
- 1.2. Arquitecturas Hardware y Software de Robots
 - 1.2.1. Arquitecturas Hardware y tiempo real
 - 1.2.2. Arquitecturas Software de Robots
 - 1.2.3. Modelos de comunicación y tecnologías Middleware
 - 1.2.4. Integración de Software con *Robot Operating System (ROS)*
- 1.3. Modelado Matemático de Robots
 - 1.3.1. Representación matemática de sólidos rígidos
 - 1.3.2. Rotaciones y traslaciones
 - 1.3.3. Representación jerárquica del estado
 - 1.3.4. Representación distribuida del estado en ROS (Librería TF)
- 1.4. Cinemática y Dinámica de Robots
 - 1.4.1. Cinemática
 - 1.4.2. Dinámica
 - 1.4.3. Robots subactuados
 - 1.4.4. Robots redundantes
- 1.5. Modelado de Robots y Simulación
 - 1.5.1. Tecnologías de Modelado de Robots
 - 1.5.2. Modelado de robots con URDF
 - 1.5.3. Simulación de robots
 - 1.5.4. Modelado con simulador Gazebo
- 1.6. Robots Manipuladores
 - 1.6.1. Tipos de robots manipuladores
 - 1.6.2. Cinemática
 - 1.6.3. Dinámica
 - 1.6.4. Simulación



- 1.7. Robots Móviles Terrestres
 - 1.7.1. Tipos de robots móviles terrestres
 - 1.7.2. Cinemática
 - 1.7.3. Dinámica
 - 1.7.4. Simulación
 - 1.8. Robots Móviles Aéreos
 - 1.8.1. Tipos de robots móviles aéreos
 - 1.8.2. Cinemática
 - 1.8.3. Dinámica
 - 1.8.4. Simulación
 - 1.9. Robots Móviles Acuáticos
 - 1.9.1. Tipos de robots móviles acuáticos
 - 1.9.2. Cinemática
 - 1.9.3. Dinámica
 - 1.9.4. Simulación
 - 1.10. Robots Bioinspirados
 - 1.10.1. Humanoides
 - 1.10.2. Robots con cuatro o más piernas
 - 1.10.3. Robots modulares
 - 1.10.4. Robots con partes flexibles (*Soft-robotics*)
- Módulo 2. Agentes Inteligentes. Aplicando la Inteligencia Artificial a Robots y *Softbots***
- 2.1. Agentes Inteligentes e Inteligencia Artificial
 - 2.1.1. Robots Inteligentes. Inteligencia Artificial
 - 2.1.2. Agentes Inteligentes
 - 2.1.2.1. Agentes Hardware. Robots
 - 2.1.2.2. Agentes Software. *Softbots*
 - 2.1.3. Aplicaciones a la Robótica
 - 2.2. Conexión Cerebro-Algoritmo
 - 2.2.1. Inspiración biológica de la Inteligencia Artificial
 - 2.2.2. Razonamiento implementado en Algoritmos. Tipología
 - 2.2.3. Explicabilidad de los resultados en los Algoritmos de Inteligencia Artificial
 - 2.2.4. Evolución de los algoritmos hasta *Deep Learning*
 - 2.3. Algoritmos de Búsqueda en el Espacio de Soluciones
 - 2.3.1. Elementos en la búsqueda en el espacio de soluciones
 - 2.3.2. Algoritmos de Búsqueda de Soluciones en problemas de Inteligencia Artificial
 - 2.3.3. Aplicaciones de Algoritmos de Búsqueda y Optimización
 - 2.3.4. Algoritmos de búsqueda aplicados a Aprendizaje Automático
 - 2.4. Aprendizaje Automático
 - 2.4.1. Aprendizaje automático
 - 2.4.2. Algoritmos de Aprendizaje Supervisado
 - 2.4.3. Algoritmos de Aprendizaje No Supervisado
 - 2.4.4. Algoritmos de Aprendizaje por Refuerzo
 - 2.5. Aprendizaje Supervisado
 - 2.5.1. Métodos de Aprendizaje Supervisado
 - 2.5.2. Árboles de decisión para clasificación
 - 2.5.3. Máquinas de soporte de vectores
 - 2.5.4. Redes neuronales artificiales
 - 2.5.5. Aplicaciones del Aprendizaje Supervisado
 - 2.6. Aprendizaje No supervisado
 - 2.6.1. Aprendizaje No Supervisado
 - 2.6.2. Redes de Kohonen
 - 2.6.3. Mapas autoorganizativos
 - 2.6.4. Algoritmo K-medias
 - 2.7. Aprendizaje por Refuerzo
 - 2.7.1. Aprendizaje por Refuerzo
 - 2.7.2. Agentes basados en procesos de Markov
 - 2.7.3. Algoritmos de Aprendizaje por Refuerzo
 - 2.6.4. Aprendizaje por Refuerzo aplicado a Robótica
 - 2.8. Inferencia probabilística
 - 2.8.1. Inferencia probabilística
 - 2.8.2. Tipos de inferencia y definición del método
 - 2.8.3. Inferencia bayesiana como caso de estudio
 - 2.8.4. Técnicas de inferencia no paramétricas
 - 2.8.5. Filtros Gaussianos

- 2.9. De la Teoría a la Práctica: Desarrollando un Agente Inteligente Robótico
 - 2.9.1. Inclusión de módulos de aprendizaje supervisado en un agente robótico
 - 2.9.2. Inclusión de módulos de aprendizaje por refuerzo en un agente robótico
 - 2.9.3. Arquitectura de un agente robótico controlado por Inteligencia Artificial
 - 2.9.4. Herramientas profesionales para la implementación del agente inteligente
 - 2.9.5. Fases de la implementación de algoritmos de IA en agentes robóticos

Módulo 3. *Deep learning*

- 3.1. Inteligencia Artificial
 - 3.1.1. *Machine Learning*
 - 3.1.2. *Deep Learning*
 - 3.1.3. La explosión del *Deep Learning*. Por qué ahora
- 3.2. Redes neuronales
 - 3.2.1. La red neuronal
 - 3.2.2. Usos de las redes neuronales
 - 3.2.3. Regresión lineal y Perceptron
 - 3.2.4. *Forward propagation*
 - 3.2.5. *Backpropagation*
 - 3.2.6. *Feature vectors*
- 3.3. *Loss Functions*
 - 3.3.1. *Loss function*
 - 3.3.2. Tipos de *loss functions*
 - 3.3.3. Elección de la *loss function*
- 3.4. Funciones de activación
 - 3.4.1. Función de activación
 - 3.4.2. Funciones lineales
 - 3.4.3. Funciones no lineales
 - 3.4.4. *Output vs Hidden layer activation functions*
- 3.5. Regularización y Normalización
 - 3.5.1. Regularización y Normalización
 - 3.5.2. *Overfitting and Data Augmentation*
 - 3.5.3. *Regularization methods: L1, L2 and dropout*
 - 3.5.4. *Normalization methods: Batch, Weight, Layer*

- 3.6. Optimización
 - 3.6.1. *Gradient Descent*
 - 3.6.2. *Stochastic Gradient Descent*
 - 3.6.3. *Mini Batch Gradient Descent*
 - 3.6.4. Momentum
 - 3.6.5. *Adam*
- 3.7. *Hyperparameter Tuning* y Pesos
 - 3.7.1. Los hiperparámetros
 - 3.7.2. *Batch Size vs Learning Rate vs Step Decay*
 - 3.7.3. Pesos
- 3.8. Métricas de evaluación de una red neuronal
 - 3.8.1. *Accuracy*
 - 3.8.2. *Dice coefficient*
 - 3.8.3. *Sensitivity vs Specificity / Recall vs precision*
 - 3.8.4. Curva ROC (AUC)
 - 3.8.5. *F1-score*
 - 3.8.6. *Confusion matrix*
 - 3.8.7. *Cross-validation*
- 3.9. Frameworks y Hardware
 - 3.9.1. Tensor Flow
 - 3.9.2. Pytorch
 - 3.9.3. Caffe
 - 3.9.4. Keras
 - 3.9.5. Hardware para la Fase de Entrenamiento
- 3.10. Creación de una Red Neuronal – Entrenamiento y Validación
 - 3.10.1. *Dataset*
 - 3.10.2. Construcción de la red
 - 3.10.3. Entrenamiento
 - 3.10.4. Visualización de resultados

Módulo 4. La Robótica en la Automatización de Procesos Industriales

- 4.1. Diseño de Sistemas Automatizados
 - 4.1.1. Arquitecturas hardware
 - 4.1.2. Controladores lógicos programables
 - 4.1.3. Redes de comunicación industriales
- 4.2. Diseño eléctrico avanzado I: Automatización
 - 4.2.1. Diseño de cuadros eléctricos y simbología
 - 4.2.2. Circuitos de potencia y de control. Armónicos
 - 4.2.3. Elementos de protección y puesta a tierra
- 4.3. Diseño eléctrico avanzado II: Determinismo y Seguridad
 - 4.3.1. Seguridad de máquina y redundancia
 - 4.3.2. Relés de seguridad y disparadores
 - 4.3.3. PLCs de seguridad
 - 4.3.4. Redes seguras
- 4.4. Actuación eléctrica
 - 4.4.1. Motores y servomotores
 - 4.4.2. Variadores de frecuencia y controladores
 - 4.4.3. Robótica industrial de actuación eléctrica
- 4.5. Actuación hidráulica y neumática
 - 4.5.1. Diseño hidráulico y simbología
 - 4.5.2. Diseño neumático y simbología
 - 4.5.3. Entornos ATEX en la automatización
- 4.6. Transductores en la Robótica y Automatización
 - 4.6.1. Medida de la posición y velocidad
 - 4.6.2. Medida de la fuerza y temperatura
 - 4.6.3. Medida de la presencia
 - 4.6.4. Sensores para visión
- 4.7. Programación y configuración de controladores programables lógicos PLCs
 - 4.7.1. Programación PLC: LD
 - 4.7.2. Programación PLC: ST
 - 4.7.3. Programación PLC: FBD y CFC
 - 4.7.4. Programación PLC: SFC

- 4.8. Programación y configuración de equipos en plantas industriales
 - 4.8.1. Programación de variadores y controladores
 - 4.8.2. Programación de HMI
 - 4.8.3. Programación de robots manipuladores
- 4.9. Programación y configuración de equipos informáticos industriales
 - 4.9.1. Programación de sistemas de visión
 - 4.9.2. Programación de SCADA/software
 - 4.9.3. Configuración de redes
- 4.10. Implementación de Automatismos
 - 4.10.1. Diseño de máquinas de estado
 - 4.10.2. Implementación de máquinas de estado en PLCs
 - 4.10.3. Implementación de sistemas de control analógico PID en PLCs
 - 4.10.4. Mantenimiento de automatismos e higiene de código
 - 4.10.5. Simulación de automatismos y plantas

Módulo 5. Sistemas de Control Automático en Robótica

- 5.1. Análisis y diseño de sistemas no lineales
 - 5.1.1. Análisis y modelado de sistemas no lineales
 - 5.1.2. Control con realimentación
 - 5.1.3. Linealización por realimentación
- 5.2. Diseño de técnicas de control para sistemas no lineales avanzados
 - 5.2.1. Control en modo deslizante (Sliding Mode control)
 - 5.2.2. Control basado en Lyapunov y Backstepping
 - 5.2.3. Control basado en pasividad
- 5.3. Arquitecturas de Control
 - 5.3.1. El paradigma de la robótica
 - 5.3.2. Arquitecturas de control
 - 5.3.3. Aplicaciones y ejemplos de Arquitecturas de Control
- 5.4. Control de movimiento para brazos robóticos
 - 5.4.1. Modelado cinemático y dinámico
 - 5.4.2. Control en el espacio de las articulaciones
 - 5.4.3. Control en el espacio operacional



- 
- 5.5. Control de fuerza en los Actuadores
 - 5.5.1. Control de fuerza
 - 5.5.2. Control de impedancia
 - 5.5.3. Control híbrido
 - 5.6. Robots móviles terrestres
 - 5.6.1. Ecuaciones de movimiento
 - 5.6.2. Técnicas de control en robots terrestres
 - 5.6.3. Manipuladores móviles
 - 5.7. Robots móviles aéreos
 - 5.7.1. Ecuaciones de movimiento
 - 5.7.2. Técnicas de control en robots aéreos
 - 5.7.3. Manipulación aérea
 - 5.8. Control basado en técnicas de aprendizaje automático
 - 5.8.2. Control mediante aprendizaje supervisado
 - 5.8.3. Control mediante aprendizaje reforzado
 - 5.8.4. Control mediante aprendizaje no supervisado
 - 5.9. Control basado en visión
 - 5.9.1. *Visual Servoing* basado en posición
 - 5.9.2. *Visual Servoing* basado en imagen
 - 5.9.3. *Visual Servoing* híbrido
 - 5.10. Control predictivo
 - 5.10.1. Modelos y estimación de estado
 - 5.10.2. MPC aplicado a robots móviles
 - 5.10.3. MPC aplicado a UAVs

Módulo 6. Algoritmos de Planificación en Robots

- 6.1. Algoritmos de planificación clásicos
 - 6.1.1. Planificación discreta: Espacio de Estados
 - 6.1.2. Problemas de Planificación en Robótica. Modelos de Sistemas Robóticos
 - 6.1.3. Clasificación de Planificadores

- 6.2. El problema de Planificación de Trayectorias en Robots Móviles
 - 6.2.1. Formas de representación del entorno: Grafos
 - 6.2.2. Algoritmos de búsqueda en grafos
 - 6.2.3. Introducción de costes en los grafos
 - 6.2.4. Algoritmos de búsqueda en grafos pesados
 - 6.2.5. Algoritmos con enfoque de cualquier ángulo
- 6.3. Planificación en Sistemas Robóticos de Alta Dimensionalidad
 - 6.3.1. Problemas de robótica de alta dimensionalidad: Manipuladores
 - 6.3.2. Modelo cinemático directo/inverso
 - 6.3.3. Algoritmos de planificación por muestreo PRM y RRT
 - 6.3.4. Planificando ante restricciones dinámicas
- 6.4. Planificación por Muestreo Óptima
 - 6.4.1. Problemática de los Planificadores basados en Muestreo
 - 6.4.2. RRT* concepto de Optimalidad Probabilística
 - 6.4.3. Paso de Reconectado: Restricciones dinámicas
 - 6.4.4. CForest. Paralelizando la planificación
- 6.5. Implementación Real de un Sistema de Planificación de Movimientos
 - 6.5.1. Problema de Planificación global. Entornos dinámicos
 - 6.5.2. Ciclo de acción, Sensorización. Adquisición de información del entorno
 - 6.5.3. Planificación local y global
- 6.6. Coordinación en sistemas multirobot I: Sistema centralizado
 - 6.6.1. Problema de coordinación multirobot
 - 6.6.2. Detección y resolución de colisiones: Modificación de trayectorias con Algoritmos Genéticos
 - 6.6.3. Otros algoritmos bio-inspirados: Enjambre de Partículas y Fuegos de Artificio
 - 6.6.4. Algoritmo de evitación de colisiones por elección de maniobra
- 6.7. Coordinación en sistemas multirobot II: Enfoques distribuidos I
 - 6.7.1. Uso de funciones de objetivo complejas
 - 6.7.2. Frente de Pareto
 - 6.7.3. Algoritmos evolutivos multiobjetivo

- 6.8. Coordinación en Sistemas Multirobot III: Enfoques distribuidos II
 - 6.8.1. Sistemas de planificación de orden 1
 - 6.8.2. Algoritmo ORCA
 - 6.8.3. Añadido de restricciones cinemáticas y dinámicas en ORCA
- 6.9. Teoría de planificación por Decisión
 - 6.10.1. Teoría de decisión
 - 6.10.2. Sistemas de Decisión Secuencial
 - 6.10.3. Sensores y Espacios de Información
 - 6.10.4. Planificación ante incertidumbre en sensorización y en actuación
- 6.10. Sistemas de Planificación de Aprendizaje por Refuerzo
 - 6.10.1. Obtención de la recompensa esperada de un sistema
 - 6.10.2. Técnicas de aprendizaje por recompensa media
 - 6.10.3. Aprendizaje por refuerzo inverso

Módulo 7. Visión artificial

- 7.1. Percepción humana
 - 7.1.1. Sistema visual humano
 - 7.1.2. El color
 - 7.1.3. Frecuencias visibles y no visibles
- 7.2. Crónica de la Visión Artificial
 - 7.2.1. Principios
 - 7.2.2. Evolución
 - 7.2.3. La importancia de la visión artificial
- 7.3. Composición de imágenes digitales
 - 7.3.1. La Imagen digital
 - 7.3.2. Tipos de imágenes
 - 7.3.3. Espacios de color
 - 7.3.4. RGB
 - 7.3.5. HSV y HSL
 - 7.3.6. CMY-CMYK
 - 7.3.7. YCbCr
 - 7.3.8. Imagen indexada

- 7.4. Sistemas de captación de imágenes
 - 7.4.1. Funcionamiento de una cámara digital
 - 7.4.2. La correcta exposición para cada situación
 - 7.4.3. Profundidad de campo
 - 7.4.4. Resolución
 - 7.4.5. Formatos de imagen
 - 7.4.6. Modo HDR
 - 7.4.7. Cámaras de alta resolución
 - 7.4.8. Cámaras de alta velocidad
- 7.5. Sistemas Ópticos
 - 7.5.1. Principios ópticos
 - 7.5.2. Objetivos convencionales
 - 7.5.3. Objetivos telecéntricos
 - 7.5.4. Tipos de autoenfoque
 - 7.5.5. Distancia focal
 - 7.5.6. Profundidad de campo
 - 7.5.7. Distorsión óptica
 - 7.5.8. Calibración de una imagen
- 7.6. Sistemas de iluminación
 - 7.6.1. Importancia de la iluminación
 - 7.6.2. Respuesta frecuencial
 - 7.6.3. Iluminación Led
 - 7.6.4. Iluminación en exteriores
 - 7.6.5. Tipos de iluminaciones para aplicaciones industriales. Efectos
- 7.7. Sistemas Captación 3D
 - 7.7.1. Estéreo Visión
 - 7.7.2. Triangulación
 - 7.7.3. Luz estructurada
 - 7.7.4. *Time of Flight*
 - 7.7.5. *Lidar*
- 7.8. Multiespectro
 - 7.8.1. Cámaras Multiespectrales
 - 7.8.2. Cámaras Hiperespectrales
- 7.9. Espectro cercano No visible
 - 7.9.1. Cámaras IR
 - 7.9.2. Cámaras UV
 - 7.9.3. Convertir de No visible a Visible gracias a la iluminación
- 7.10. Otras bandas del espectro
 - 7.10.1. Rayos X
 - 7.10.2. Teraherzios

Módulo 8. Aplicaciones y estado del arte

- 8.1. Aplicaciones industriales
 - 8.1.1. Librerías de visión industrial
 - 8.1.2. Cámaras compactas
 - 8.1.3. Sistemas basados en PC
 - 8.1.4. Robótica industrial
 - 8.1.5. *Pick and place* 2D
 - 8.1.6. *Bin picking*
 - 8.1.7. Control de calidad
 - 8.1.8. Presencia ausencia de componentes
 - 8.1.9. Control dimensional
 - 8.1.10. Control etiquetaje
 - 8.1.11. Trazabilidad
- 8.2. Vehículos autónomos
 - 8.2.1. Asistencia al conductor
 - 8.2.2. Conducción autónoma

- 8.3. Visión Artificial para Análisis de Contenidos
 - 8.3.1. Filtro por contenido
 - 8.3.2. Moderación de contenido visual
 - 8.3.3. Sistemas de seguimiento
 - 8.3.4. Identificación de marcas y logos
 - 8.3.5. Etiquetación y clasificación de videos
 - 8.3.6. Detección de cambios de escena
 - 8.3.7. Extracción de textos o créditos
- 8.4. Aplicaciones médicas
 - 8.4.1. Detección y localización de enfermedades
 - 8.4.2. Cáncer y Análisis de radiografías
 - 8.4.3. Avances en visión artificial dada la Covid19
 - 8.4.4. Asistencia en el quirófano
- 8.5. Aplicaciones espaciales
 - 8.5.1. Análisis de imagen por satélite
 - 8.5.2. Visión artificial para el estudio del espacio
 - 8.5.3. Misión a Marte
- 8.6. Aplicaciones comerciales
 - 8.6.1. Control stock
 - 8.6.2. Videovigilancia, seguridad en casa
 - 8.6.3. Cámaras aparcamiento
 - 8.6.4. Cámaras control población
 - 8.6.5. Cámaras velocidad
- 8.7. Visión Aplicada a la Robótica
 - 8.7.1. Drones
 - 8.7.2. AGV
 - 8.7.3. Visión en robots colaborativos
 - 8.7.4. Los ojos de los robots
- 8.8. Realidad Aumentada
 - 8.8.1. Funcionamiento
 - 8.8.2. Dispositivos
 - 8.8.3. Aplicaciones en la industria
 - 8.8.4. Aplicaciones comerciales

- 8.9. *Cloud computing*
 - 8.9.1. Plataformas de *Cloud Computing*
 - 8.9.2. Del *Cloud Computing* a la producción
- 8.10. Investigación y Estado del Arte
 - 8.10.1. La comunidad científica
 - 8.10.2. Qué se está cocinando
 - 8.10.3. El futuro de la visión artificial

Módulo 9. Técnicas de Visión Artificial en Robótica: Procesamiento y Análisis de Imágenes

- 9.1. La Visión por Computador
 - 9.1.1. La Visión por Computador
 - 9.1.2. Elementos de un sistema de Visión por Computador
 - 9.1.3. Herramientas matemáticas
- 9.2. Sensores ópticos para la Robótica
 - 9.2.1. Sensores ópticos pasivos
 - 9.2.2. Sensores ópticos activos
 - 9.2.3. Sensores no ópticos
- 9.3. Adquisición de imágenes
 - 9.3.1. Representación de imágenes
 - 9.3.2. Espacio de colores
 - 9.3.3. Proceso de digitalización
- 9.4. Geometría de las imágenes
 - 9.4.1. Modelos de lentes
 - 9.4.2. Modelos de cámaras
 - 9.4.3. Calibración de cámaras
- 9.5. Herramientas matemáticas
 - 9.5.1. Histograma de una imagen
 - 9.5.2. Convolución
 - 9.5.3. Transformada de Fourier

- 9.6. Preprocesamiento de imágenes
 - 9.6.1. Análisis de ruido
 - 9.6.2. Suavizado de imágenes
 - 9.6.3. Realce de imágenes
 - 9.7. Segmentación de imágenes
 - 9.7.1. Técnicas basadas en Contornos
 - 9.7.3. Técnicas basadas en Histograma
 - 9.7.4. Operaciones morfológicas
 - 9.8. Detección de Características en la Imagen
 - 9.8.1. Detección de puntos de interés
 - 9.8.2. Descriptores de características
 - 9.8.3. Correspondencias entre características
 - 9.9. Sistemas de Visión 3D
 - 9.9.1. Percepción 3D
 - 9.9.2. Correspondencia de Características entre Imágenes
 - 9.9.3. Geometría de múltiples vistas
 - 9.10. Localización basada en Visión Artificial
 - 9.10.1. El problema de la localización de Robots
 - 9.10.2. Odometría visual
 - 9.10.3. Fusión sensorial
- Módulo 10. Sistemas de Percepción Visual de Robots con Aprendizaje Automático**
- 10.1. Métodos de Aprendizaje No Supervisados aplicados a la Visión Artificial
 - 10.1.1. *Clustering*
 - 10.1.2. PCA
 - 10.1.3. *Nearest Neighbors*
 - 10.1.4. *Similarity and matrix decomposition*
 - 10.2. Métodos de Aprendizaje Supervisados aplicados a la Visión Artificial
 - 10.2.1. Concepto "*Bag of words*"
 - 10.2.2. Máquina de soporte de vectores
 - 10.2.3. *Latent Dirichlet Allocation*
 - 10.2.4. Redes neuronales
 - 10.3. Redes Neuronales Profundas: Estructuras, Backbones y *Transfer Learning*
 - 10.3.1. Capas generadoras de *Features*
 - 10.3.3.1. VGG
 - 10.3.3.2. Densenet
 - 10.3.3.3. *ResNet*
 - 10.3.3.4. Inception
 - 10.3.3.5. GoogLeNet
 - 10.3.2. *Transfer Learning*
 - 10.3.3. Los datos. Preparación para el entrenamiento
 - 10.4. Visión artificial con Aprendizaje Profundo I: Detección y segmentación
 - 10.4.1. YOLO y SSD diferencias y similitudes
 - 10.4.2. Unet
 - 10.4.3. Otras estructuras
 - 10.5. Visión artificial con aprendizaje profundo II: *Generative Adversarial Networks*
 - 10.5.1. Superresolución de imágenes usando GAN
 - 10.5.2. Creación de Imágenes realistas
 - 10.5.3. *Scene understanding*
 - 10.6. Técnicas de aprendizaje para la Localización y Mapeo en la Robótica Móvil
 - 10.6.1. Detección de cierre de bucle y relocalización
 - 10.6.2. *Magic Leap. Super point y super glue*
 - 10.6.3. *Depth from monocular*
 - 10.7. Inferencia bayesiana y modelado 3D
 - 10.7.1. Modelos bayesianos y aprendizaje "clásico"
 - 10.7.2. Superficies implícitas con procesos gaussianos (GPIS)
 - 10.7.3. Segmentación 3D usando GPIS
 - 10.7.4. Redes neuronales para el modelado de superficies 3D
 - 10.8. Aplicaciones *End-to-end* de las Redes Neuronales Profundas
 - 10.8.1. Sistema *end-to-end*. Ejemplo de identificación de personas
 - 10.8.2. Manipulación de objetos con sensores visuales
 - 10.8.3. Generación de movimientos y planificación con sensores visuales

- 10.9. Tecnologías en la nube para acelerar el desarrollo de algoritmos de *Deep Learning*
 - 10.9.1. Uso de GPU para el *Deep Learning*
 - 10.9.2. Desarrollo ágil con Google IColab
 - 10.9.3. GPUs remotas, Google Cloud y AWS
- 10.10. Despliegue de Redes Neuronales en Aplicaciones Reales
 - 10.10.1. Sistemas embebidos
 - 10.10.2. Despliegue de Redes Neuronales. Uso
 - 10.10.3. Optimizaciones de redes en el despliegue, ejemplo con TensorRT

Módulo 11. SLAM Visual. Localización de Robots y Mapeo Simultáneo mediante Técnicas de Visión Artificial

- 11.1. Localización y Mapeo Simultáneo (SLAM)
 - 11.1.1. Localización y Mapeo Simultáneo. SLAM
 - 11.1.2. Aplicaciones del SLAM
 - 11.1.3. Funcionamiento del SLAM
- 11.2. Geometría Proyectiva
 - 11.2.1. Modelo *pin-hole*
 - 11.2.2. Estimación de parámetros intrínsecos de una cámara
 - 11.2.3. Homografía, principios básicos y estimación
 - 11.2.4. Matriz fundamental, principios y estimación
- 11.3. Filtros Gaussianos
 - 11.3.1. Filtro de Kalman
 - 11.3.2. Filtro de Información
 - 11.3.3. Ajuste y parametrización de Filtros Gaussianos
- 11.4. Estéreo EKF-SLAM
 - 11.4.1. Geometría de cámara estereo
 - 11.4.2. Extracción y búsqueda de características
 - 11.4.3. Filtro de Kalman para SLAM estereo
 - 11.4.4. Ajuste de Parámetros de EKF-SLAM estereo
- 11.5. Monocular EKF-SLAM
 - 11.5.1. Parametrización de *landmarks* en EKF-SLAM
 - 11.5.2. Filtro de Kalman para SLAM monocular
 - 11.5.3. Ajuste de Parámetros EKF-SLAM Monocular

- 11.6. Detección de Cierres de Bucle
 - 11.6.1. Algoritmo de fuerza bruta
 - 11.6.2. FABMAP
 - 11.6.3. Abstracción mediante GIST y HOG
 - 11.6.4. Detección mediante aprendizaje profundo
- 11.7. *Graph-SLAM*
 - 11.7.1. *Graph-SLAM*
 - 11.7.2. RGBD-SLAM
 - 11.7.3. ORB-SLAM
- 11.8. *Direct Visual SLAM*
 - 11.8.1. Análisis del Algoritmo *Direct Visual SLAM*
 - 11.8.2. LSD-SLAM
 - 11.8.3. SVO
- 11.9. *Visual Inertial SLAM*
 - 11.9.1. Integración de medidas inerciales
 - 11.9.2. Bajo acoplamiento: SOFT-SLAM
 - 11.9.3. Alto acoplamiento: *Vins-Mono*
- 11.10. Otras tecnologías de SLAM
 - 11.10.1. Aplicaciones más allá del SLAM visual
 - 11.10.2. *Lidar-SLAM*
 - 11.10.2. *Range-only SLAM*

Módulo 12. Aplicación a la Robótica de las Tecnologías de Realidad Virtual y Aumentada

- 12.1. Tecnologías Inmersivas en la Robótica
 - 12.1.1. Realidad Virtual en Robótica
 - 12.1.2. Realidad Aumentada en Robótica
 - 12.1.3. Realidad Mixta en Robótica
 - 12.1.4. Diferencia entre realidades
- 12.2. Construcción de entornos virtuales
 - 12.2.1. Materiales y texturas
 - 12.2.2. Iluminación
 - 12.2.3. Sonido y olor virtual

- 12.3. Modelado de Robots en Entornos Virtuales
 - 12.3.1. Modelado geométrico
 - 12.3.2. Modelado físico
 - 12.3.3. Estandarización de modelos
- 12.4. Modelado de Dinámica y Cinemática de los Robots: Motores Físicos Virtuales
 - 12.4.1. Motores físicos. Tipología
 - 12.4.2. Configuración de un motor físico
 - 12.4.3. Motores físicos en la industria
- 12.5. Plataformas, periféricos y herramientas más usadas en el Realidad Virtual
 - 12.5.1. Visores de realidad virtual
 - 12.5.2. Periféricos de interacción
 - 12.5.3. Sensores virtuales
- 12.6. Sistemas de Realidad Aumentada
 - 12.6.1. Inserción de elementos virtuales en la realidad
 - 12.6.2. Tipos de marcadores visuales
 - 12.6.3. Tecnologías de realidad aumentada
- 12.7. Metaverso: Entornos Virtuales de Agentes Inteligentes y Personas
 - 12.7.1. Creación de avatares
 - 12.7.2. Agentes inteligentes en entornos virtuales
 - 12.7.3. Construcción de entornos multiusuarios para VR/AR
- 12.8. Creación de Proyectos de Realidad Virtual para Robótica
 - 12.8.1. Fases de desarrollo de un proyecto de realidad virtual
 - 12.8.2. Despliegue de sistemas de realidad virtual
 - 12.8.3. Recursos de realidad virtual
- 12.9. Creación de Proyectos de Realidad Aumentada para Robótica
 - 12.9.1. Fases de desarrollo de un proyecto de realidad aumentada
 - 12.9.2. Despliegue de proyectos de realidad aumentada
 - 12.9.3. Recursos de realidad aumentada
- 12.10. Teleoperación de Robots con Dispositivos Móviles
 - 12.10.1. Realidad Mixta en Móviles
 - 12.10.2. Sistemas Inmersivos mediante Sensores de Dispositivos Móviles
 - 12.10.3. Ejemplos de Proyectos Móviles

Módulo 13. Sistemas de Comunicación e Interacción con Robots

- 13.1. Reconocimiento de Habla: Sistemas Estocásticos
 - 13.1.1. Modelado acústico del habla
 - 13.1.2. Modelos ocultos de Markov
 - 13.1.3. Modelado lingüístico del habla: N-Gramas, gramáticas BNF
- 13.2. Reconocimiento de Habla: *Deep Learning*
 - 13.2.1. Redes neuronales profundas
 - 13.2.2. Redes neuronales recurrentes
 - 13.2.3. Células LSTM
- 13.3. Reconocimiento de Habla: Prosodia y Efectos Ambientales
 - 13.3.1. Ruido ambiente
 - 13.3.2. Reconocimiento multilocutor
 - 13.3.3. Patologías en el habla
- 13.4. Comprensión del Lenguaje Natural: Sistemas Heurísticos y Probabilísticos
 - 13.4.1. Análisis sintáctico-semántico: reglas lingüísticas
 - 13.4.2. Comprensión basada en reglas heurísticas
 - 13.4.3. Sistemas probabilísticos: regresión logística y SVM
 - 13.4.4. Comprensión basada en redes neuronales
- 13.5. Gestión de diálogo: Estrategias heurístico/probabilísticas
 - 13.5.1. Intención del interlocutor
 - 13.5.2. Diálogo basado en plantillas
 - 13.5.3. Gestión de diálogo estocástica: redes bayesianas
- 13.6. Gestión de diálogo: Estrategias avanzadas
 - 13.6.1. Sistemas de aprendizaje basado en refuerzo
 - 13.6.2. Sistemas basados en redes neuronales
 - 13.6.3. Del habla a la intención en una única red
- 13.7. Generación de respuesta y síntesis de habla
 - 13.7.1. Generación de respuesta: De la idea al texto coherente
 - 13.7.2. Síntesis de habla por concatenación
 - 13.7.3. Síntesis de habla estocástica

- 13.8. Adaptación y contextualización del diálogo
 - 13.8.1. Iniciativa de diálogo
 - 13.8.2. Adaptación al locutor
 - 13.8.3. Adaptación al contexto del diálogo
- 13.9. Robots e interacciones sociales: Reconocimiento, Síntesis y Expresión de Emociones
 - 13.9.1. Paradigmas de Voz Artificial: Voz Robótica y Voz Natural
 - 13.9.2. Reconocimiento de Emociones y Análisis de Sentimiento
 - 13.9.3. Síntesis de Voz Emocional
- 13.10. Robots e interacciones sociales: Interfaces Multimodales Avanzadas
 - 13.10.1. Combinación de interfaces vocales y táctiles
 - 13.10.2. Reconocimiento y Traducción de Lengua de Signos
 - 13.10.3. Avatares Visuales: Traducción de Voz a Lengua de signos

Módulo 14. Procesado digital de imágenes

- 14.1. Entorno de desarrollo en Visión por Computador
 - 14.1.1. Librerías de Visión por Computador
 - 14.1.2. Entorno de programación
 - 14.1.3. Herramientas de visualización
- 14.2. Procesamiento digital de imágenes
 - 14.2.1. Relaciones entre píxeles
 - 14.2.2. Operaciones con imágenes
 - 14.2.3. Transformaciones geométricas
- 14.3. Operaciones de píxeles
 - 14.3.1. Histograma
 - 14.3.2. Transformaciones a partir de histograma
 - 14.3.3. Operaciones en imágenes en color
- 14.4. Operaciones lógicas y aritméticas
 - 14.4.1. Suma y resta
 - 14.4.2. Producto y División
 - 14.4.3. And / Nand
 - 14.4.4. Or / Nor
 - 14.4.5. Xor / Xnor
- 14.5. Filtros
 - 14.5.1. Máscaras y Convolución
 - 14.5.2. Filtrado lineal
 - 14.5.3. Filtrado no lineal
 - 14.5.4. Análisis de Fourier
- 14.6. Operaciones morfológicas
 - 14.6.1. *Erode and Dilating*
 - 14.6.2. Closing and Open
 - 14.6.3. Top_hat y Black hat
 - 14.6.4. Detección de contornos
 - 14.6.5. Esqueleto
 - 14.6.6. Relleno de agujeros
 - 14.6.7. *Convex hull*
- 14.7. Herramientas de análisis de imágenes
 - 14.7.1. Detección de bordes
 - 14.7.2. Detección de blobs
 - 14.7.3. Control dimensional
 - 14.7.4. Inspección de color
- 14.8. Segmentación de objetos
 - 14.8.1. Segmentación de imágenes
 - 14.8.2. Técnicas de segmentación clásicas
 - 14.8.3. Aplicaciones reales
- 14.9. Calibración de imágenes
 - 14.9.1. Calibración de imagen
 - 14.9.2. Métodos de calibración
 - 14.9.3. Proceso de calibración en un sistema cámara 2D/robot
- 14.10. Procesado de imágenes en entorno real
 - 14.10.1. Análisis de la problemática
 - 14.10.2. Tratamiento de la imagen
 - 14.10.3. Extracción de características
 - 14.10.4. Resultados finales

Módulo 15. Procesado digital de imágenes avanzado

- 15.1. Reconocimiento óptico de caracteres (OCR)
- 15.1. Preprocesado de la imagen
- 15.2. Detección de texto
- 15.3. Reconocimiento de texto
- 15.2. Lectura de códigos
 - 15.2.1. Códigos 1D
 - 15.2.2. Códigos 2D
 - 15.2.3. Aplicaciones
- 15.3. Búsqueda de patrones
 - 15.3.1. Búsqueda de patrones
 - 15.3.2. Patrones basados en nivel de gris
 - 15.3.3. Patrones basados en contornos
 - 15.3.4. Patrones basados en formas geométricas
 - 15.3.5. Otras técnicas
- 15.4. Seguimiento de objetos con visión convencional
 - 15.4.1. Extracción de fondo
 - 15.4.2. *Meanshift*
 - 15.4.3. *Camshift*
 - 15.4.4. *Optical flow*
- 15.5. Reconocimiento facial
 - 15.5.1. *Facial Landmark detection*
 - 15.5.2. Aplicaciones
 - 15.5.3. Reconocimiento facial
 - 15.5.4. Reconocimiento de emociones
- 15.6. Panorámica y alineaciones
 - 15.6.1. *Stitching*
 - 15.6.2. Composición de imágenes
 - 15.6.3. Fotomontaje
- 15.7. *High Dinamic Range (HDR) and Photometric Stereo*
 - 15.7.1. Incremento del rango dinámico
 - 15.7.2. Composición de imágenes para mejorar contornos
 - 15.7.3. Técnicas para el uso de aplicaciones en dinámico

- 15.8. Compresión de imágenes
 - 15.8.1. La compresión de imágenes
 - 15.8.2. Tipos de compresores
 - 15.8.3. Técnicas de compresión de imágenes
- 15.9. Procesado de video
 - 15.9.1. Secuencias de imágenes
 - 15.9.2. Formatos y códecs de video
 - 15.9.3. Lectura de un video
 - 15.9.4. Procesado del fotograma
- 15.10. Aplicación real de Procesado de Imágenes
 - 15.10.1. Análisis de la problemática
 - 15.10.2. Tratamiento de la imagen
 - 15.10.3. Extracción de características
 - 15.10.4. Resultados finales

Módulo 16. Procesado de imágenes 3D

- 16.1. Imagen 3D
 - 16.1.1. Imagen 3D
 - 16.1.2. Software de procesado de imágenes 3d y Visualizaciones
 - 16.1.3. Software de Metrología
- 16.2. Open3D
 - 16.2.1. Librería para Proceso de Datos 3D
 - 16.2.2. Características
 - 16.2.3. Instalación y Uso
- 16.3. Los datos
 - 16.3.1. Mapas de profundidad en imagen 2D
 - 16.3.2. *Pointclouds*
 - 16.3.3. Normales
 - 16.3.4. Superficies
- 16.4. Visualización
 - 16.4.1. Visualización de Datos
 - 16.4.2. Controles
 - 16.4.3. Visualización Web

- 16.5. Filtros
 - 16.5.1. Distancia entre puntos, eliminar Outliers
 - 16.5.2. Filtro paso alto
 - 16.5.3. Downsampling
- 16.6. Geometría y extracción de características
 - 16.6.1. Extracción de un perfil
 - 16.6.2. Medición de profundidad
 - 16.6.3. Volumen
 - 16.6.4. Formas geométricas 3D
 - 16.6.5. Planos
 - 16.6.6. Proyección de un punto
 - 16.6.7. Distancias geométricas
 - 16.6.8. Kd Tree
 - 16.6.9. Features 3D
- 16.7. Registro y *Meshing*
 - 16.7.1. Concatenación
 - 16.7.2. ICP
 - 16.7.3. Ransac 3D
- 16.8. Reconocimiento de objetos 3D
 - 16.8.1. Búsqueda de un objeto en la escena 3d
 - 16.8.2. Segmentación
 - 16.8.3. *Bin picking*
- 16.9. Análisis de superficies
 - 16.9.1. *Smoothing*
 - 16.9.2. Superficies orientables
 - 16.9.3. *Octree*
- 16.10. Triangulación
 - 16.10.1. De Mesh a *Point Cloud*
 - 16.10.2. Triangulación de mapas de profundidad
 - 16.10.3. Triangulación de *PointClouds* no ordenados

Módulo 17. Redes Convolucionales y Clasificación de Imágenes

- 17.1. Redes neuronales convolucionales
 - 17.1.1. Introducción
 - 17.1.2. La convolución
 - 17.1.3. CNN *Building Blocks*
- 17.2. Tipos de capas CNN
 - 17.2.1. *Convolutional*
 - 17.2.2. *Activation*
 - 17.2.3. *Batch normalization*
 - 17.2.4. *Polling*
 - 17.2.5. *Fully connected*
 - 17.2.6. *Dropout*
 - 17.2.7. *Softmax*
- 17.3. Métricas
 - 17.3.1. Confusión Matrix
 - 17.3.2. *Accuracy*
 - 17.3.3. Precisión
 - 17.3.4. *Recall*
 - 17.3.5. F1 Score
 - 17.3.6. ROC Curve
 - 17.3.7. AUC
- 17.4. Principales arquitecturas
 - 17.4.1. *AlexNet*
 - 17.4.2. VGG
 - 17.4.3. *Resnet*
 - 17.4.4. *GoogleLeNet*
- 17.5. Clasificación de imágenes
 - 17.5.1. Introducción
 - 17.5.2. Análisis de los datos
 - 17.5.3. Preparación de los datos
 - 17.5.4. Entrenamiento del modelo
 - 17.5.5. Validación del modelo

- 17.6. Consideraciones prácticas para el entrenamiento de CNN
 - 17.6.1. Selección de optimizador
 - 17.6.2. *Learning Rate Scheduler*
 - 17.6.3. Comprobar *pipeline* de entrenamiento
 - 17.6.4. Entrenamiento con regularización
- 17.7. Buenas prácticas en *Deep Learning*
 - 17.7.1. *Transfer learning*
 - 17.7.2. *Fine Tuning*
 - 17.7.3. *Data Augmentation*
- 17.8. Evaluación estadística de datos
 - 17.8.1. Número de *datasets*
 - 17.8.2. Número de etiquetas
 - 17.8.3. Número de imágenes
 - 17.8.4. Balanceo de datos
- 17.9. *Deployment*
 - 17.9.1. Guardando y cargando modelos
 - 17.9.2. Onnx
 - 17.9.3. Inferencia
- 17.10. Caso Práctico: Clasificación de Imágenes
 - 17.10.1. Análisis y preparación de los datos
 - 17.10.2. Testeo de la *pipeline* de entrenamiento
 - 17.10.3. Entrenamiento del modelo
 - 17.10.4. Validación del modelo

Módulo 18. Detección de objetos

- 18.1. Detección y Seguimiento de Objetos
 - 18.1.1. Detección de Objetos
 - 18.1.2. Casos de uso
 - 18.1.3. Seguimiento de objetos
 - 18.1.4. Casos de uso
 - 18.1.5. *Oclusiones, Rigid and No Rigid Poses*
- 18.2. Métricas de Evaluación
 - 18.2.1. IOU - *Intersection Over Union*
 - 18.2.2. *Confidence Score*
 - 18.2.3. *Recall*
 - 18.2.4. Precisión
 - 18.2.5. *Recall – Precisión Curve*
 - 18.2.6. *Mean Average Precision* (mAP)
- 18.3. Métodos tradicionales
 - 18.3.1. *Sliding window*
 - 18.3.2. Viola detector
 - 18.3.3. HOG
 - 18.3.4. *Non Maximal Supresion* (NMS)
- 18.4. *Datasets*
 - 18.4.1. Pascal VC
 - 18.4.2. MS Coco
 - 18.4.3. ImageNet (2014)
 - 18.4.4. *MOTA Challenge*
- 18.5. *Two Shot Object Detector*
 - 18.5.1. R-CNN
 - 18.5.2. *Fast R-CNN*
 - 18.5.3. *Faster R-CNN*
 - 18.5.4. *Mask R-CNN*
- 18.6. *Single Shot Object Detector*
 - 18.6.1. SSD
 - 18.6.2. YOLO
 - 18.6.3. RetinaNet
 - 18.6.4. CenterNet
 - 18.6.5. EfficientDet
- 18.7. Backbones
 - 18.7.1. VGG
 - 18.7.2. ResNet
 - 18.7.3. Mobilenet
 - 18.7.4. Shufflenet
 - 18.7.5. Darknet

- 18.8. Object Tracking
 - 18.8.1. Enfoques clásicos
 - 18.8.2. Filtros de partículas
 - 18.8.3. Kalman
 - 18.8.4. *Sort tracker*
 - 18.8.5. *Deep Sort*
 - 18.9. Despliegue
 - 18.9.1. Plataforma de Computación
 - 18.9.2. Elección del Backbone
 - 18.9.3. Elección del Framework
 - 18.9.4. Optimización de Modelos
 - 18.9.5. Versionado de Modelos
 - 18.10. Estudio: Detección y Seguimiento de Personas
 - 18.10.1. Detección de personas
 - 18.10.2. Seguimiento de personas
 - 18.10.3. Reidentificación
 - 18.10.4. Conteo de personas en multitudes
- Módulo 19. Segmentación de Imágenes con *deep learning***
- 19.1. Detección de Objetos y Segmentación
 - 19.1.1. Segmentación semántica
 - 19.1.1.1. Casos de uso de segmentación semántica
 - 19.1.2. Segmentación Instanciada
 - 19.1.2.1. Casos de uso segmentación instanciada
 - 19.2. Métricas de evaluación
 - 19.2.1. Similitudes con otros métodos
 - 19.2.2. *Pixel Accuracy*
 - 19.2.3. *Dice Coefficient (F1 Score)*
 - 19.3. Funciones de coste
 - 19.3.1. *Dice Loss*
 - 19.3.2. *Focal Loss*
 - 19.3.3. *Tversky Loss*
 - 19.3.4. Otras funciones
 - 19.4. Métodos tradicionales de Segmentación
 - 19.4.1. Aplicación de umbral con Otsu y Riddlen
 - 19.4.2. Mapas auto organizados
 - 19.4.3. *GMM-EM algorithm*
 - 19.5. Segmentación Semántica aplicando *Deep Learning*: FCN
 - 19.5.1. FCN
 - 19.5.2. Arquitectura
 - 19.5.3. Aplicaciones de FCN
 - 19.6. Segmentación semántica aplicando *Deep Learning*: U-NET
 - 19.6.1. U-NET
 - 19.6.2. Arquitectura
 - 19.6.3. Aplicación U-NET
 - 19.7. Segmentación semántica aplicando *Deep Learning*: *Deep Lab*
 - 19.7.1. *Deep Lab*
 - 19.7.2. Arquitectura
 - 19.7.3. Aplicación de *Deep Lab*
 - 19.8. Segmentación instanciada aplicando *Deep Learning*: *Mask RCNN*
 - 19.8.1. *Mask RCNN*
 - 19.8.2. Arquitectura
 - 19.8.3. Aplicación de un Mas RCNN
 - 19.9. Segmentación en videos
 - 19.9.1. STFCN
 - 19.9.2. *Semantic Video CNNs*
 - 19.9.3. *Clockwork Convnets*
 - 19.9.4. *Low-Latency*
 - 19.10. Segmentación en nubes de puntos
 - 19.10.1. La nube de puntos
 - 19.10.2. PointNet
 - 19.10.3. A-CNN

Módulo 20. Segmentación de Imágenes Avanzada y Técnicas Avanzadas de Visión por Computador

- 20.1. Base de datos para problemas de Segmentación General
 - 20.1.1. *Pascal Context*
 - 20.1.2. *CelebAMask-HQ*
 - 20.1.3. *Cityscapes Dataset*
 - 20.1.4. *CCP Dataset*
- 20.2. Segmentación Semántica en la Medicina
 - 20.2.1. Segmentación Semántica en la Medicina
 - 20.2.2. *Datasets* para problemas médicos
 - 20.2.3. Aplicación práctica
- 20.3. Herramientas de anotación
 - 20.3.1. *Computer Vision Annotation Tool*
 - 20.3.2. *LabelMe*
 - 20.3.3. Otras herramientas
- 20.4. Herramientas de Segmentación usando diferentes frameworks
 - 20.4.1. Keras
 - 20.4.2. Tensorflow v2
 - 20.4.3. Pytorch
 - 20.4.4. Otros
- 20.5. Proyecto Segmentación semántica. Los datos, Fase 1
 - 20.5.1. Análisis del problema
 - 20.5.2. Fuente de entrada para datos
 - 20.5.3. Análisis de datos
 - 20.5.4. Preparación de datos
- 20.6. Proyecto Segmentación semántica. Entrenamiento, Fase 2
 - 20.6.1. Selección del algoritmo
 - 20.6.2. Entrenamiento
 - 20.6.3. Evaluación

- 20.7. Proyecto Segmentación semántica. Resultados, Fase 3
 - 20.7.1. Ajuste fino
 - 20.7.2. Presentación de la solución
 - 20.7.3. Conclusiones
- 20.8. Autocodificadores
 - 20.8.1. Autocodificadores
 - 20.8.2. Arquitectura de un Autocodificador
 - 20.8.3. Autocodificadores de Eliminación de Ruido
 - 20.8.4. Autocodificador de Coloración Automática
- 20.9. Las Redes Generativas Adversariales (GAN)
 - 20.9.1. Redes Generativas Adversariales (GAN)
 - 20.9.2. Arquitectura DCGAN
 - 20.9.3. Arquitectura GAN Condicionada
- 20.10. Redes Generativas Adversariales Mejoradas
 - 20.10.1. Visión general del problema
 - 20.10.2. WGAN
 - 20.10.3. LSGAN
 - 20.10.4. ACGAN



La verdadera magia de la inteligencia artificial es cómo transforma datos en conocimiento y conocimiento en acción”

04

Objetivos docentes

Los objetivos se centran en proporcionar a los estudiantes unos expertos para diseñar, desarrollar e implementar soluciones tecnológicas avanzadas en robótica e Inteligencia Artificial. Además, se busca fomentar su capacidad para resolver problemas complejos en sectores clave como la automatización, la movilidad autónoma y la salud. De esta manera, se promueve una mentalidad crítica y ética, preparando a los alumnos para liderar proyectos innovadores que contribuyan al progreso tecnológico sostenible y al bienestar social.



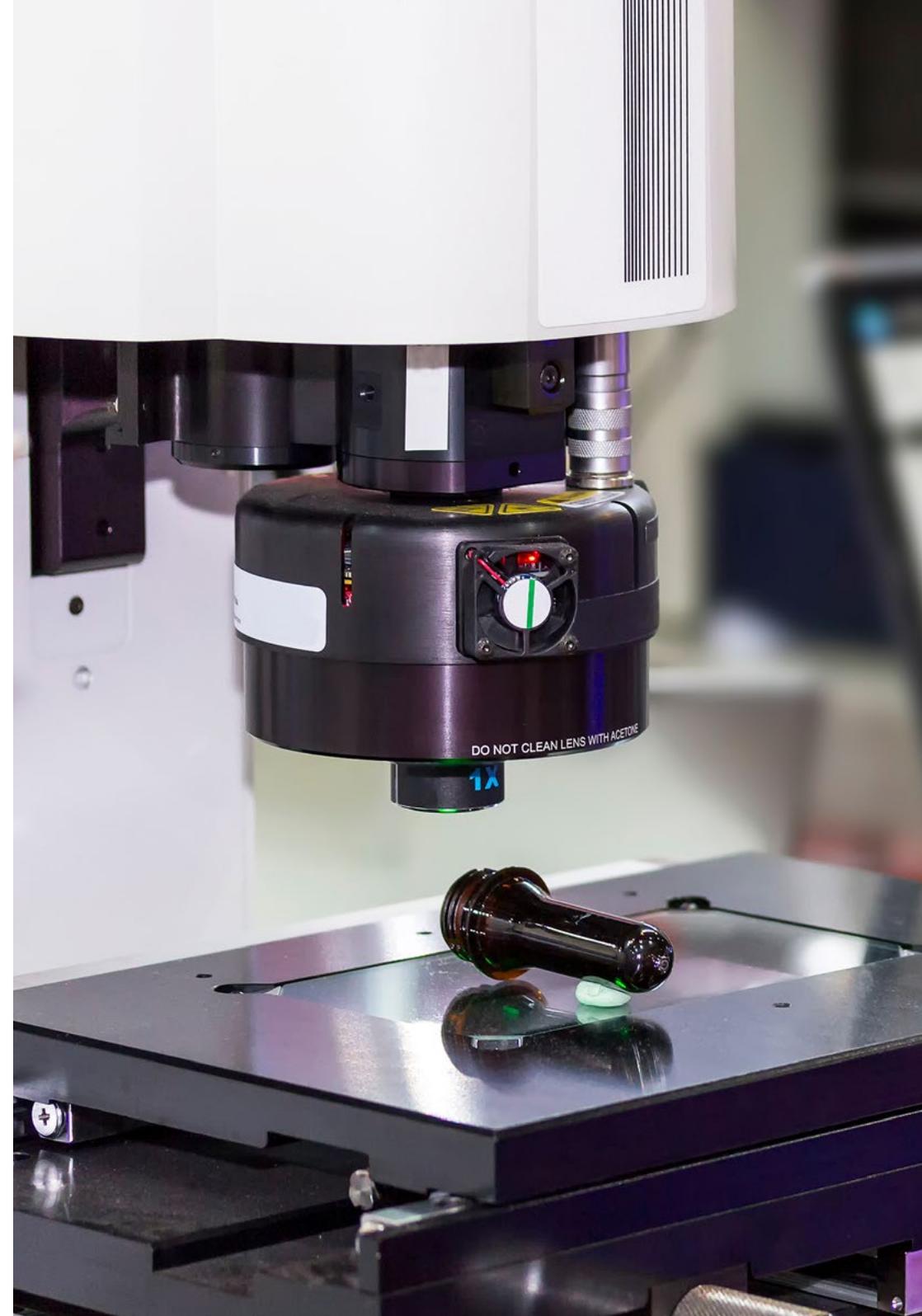
“

*Vive de la mejor manera
el puente tecnológico que
conecta nuestra imaginación
con la realidad.”*



Objetivos generales

- Diseñar sistemas robóticos inteligentes aplicados a entornos reales
- Integrar visión artificial en plataformas robóticas para tareas autónomas
- Programar algoritmos de percepción visual para robots
- Aplicar técnicas de procesamiento de imágenes en sistemas automatizados
- Desarrollar soluciones robóticas con navegación y reconocimiento de objetos
- Implementar sensores y cámaras para el análisis del entorno
- Optimizar la interacción hombre-máquina mediante visión computacional
- Automatizar procesos industriales con tecnologías de robótica avanzada
- Diseñar sistemas de control para robots móviles y manipuladores
- Utilizar inteligencia artificial en la toma de decisiones robóticas
- Evaluar el rendimiento de sistemas de visión artificial en robótica
- Aplicar Deep Learning en tareas de detección y clasificación visual
- Innovar en aplicaciones robóticas en sectores como salud, agricultura e industria
- Integrar arquitecturas de hardware y software en sistemas robóticos
- Gestionar proyectos multidisciplinarios en robótica y visión artificial
- Diseñar interfaces de usuario para el control y monitoreo de robots
- Desarrollar entornos de simulación para pruebas robóticas
- Aplicar visión estereoscópica y reconstrucción 3D en entornos dinámicos
- Liderar la implementación de soluciones robóticas en procesos productivos
- Analizar datos visuales para la mejora del comportamiento robótico





Objetivos específicos

Módulo 1. Robótica. Diseño y Modelado de Robots

- ♦ Profundizar en el uso de la Tecnología de Simulación Gazebo
- ♦ Dominar el Uso del lenguaje de Modelado de Robots URDF

Módulo 2. Agentes Inteligentes. Aplicando la Inteligencia Artificial a Robots y Softbots

- ♦ Analizar la inspiración biológica de la Inteligencia Artificial y los agentes inteligentes
- ♦ Evaluar la necesidad de algoritmos inteligentes en la sociedad actual

Módulo 3. Deep Learning

- ♦ Analizar las familias que componen el mundo de la Inteligencia Artificial
- ♦ Compilar los principales frameworks de Deep Learning

Módulo 4. La Robótica en la Automatización de Procesos Industriales

- ♦ Analizar el uso, aplicaciones y limitaciones de las redes de comunicación industriales
- ♦ Establecer los estándares de seguridad de máquina para el correcto diseño

Módulo 5. Sistemas de Control Automático en Robótica

- ♦ Generar conocimiento especializado para el diseño de controladores no lineales
- ♦ Analizar y estudiar los problemas de control

Módulo 6. Algoritmos de Planificación en Robots

- ♦ Establecer los diferentes tipos de algoritmos de planificación
- ♦ Analizar la complejidad de planificación de movimientos en robótica

Módulo 7. Visión artificial

- ♦ Establecer cómo funciona el sistema de visión humano y cómo se digitaliza una imagen
- ♦ Analizar la evolución de la visión artificial

Módulo 8. Aplicaciones y estado del arte

- ♦ Analizar el uso de la visión artificial en aplicaciones industriales
- ♦ Determinar cómo se aplica la visión en la revolución de los vehículos autónomos

Módulo 9. Técnicas de Visión Artificial en Robótica: Procesamiento y Análisis de Imágenes

- ♦ Analizar y entender la importancia de los sistemas de visión en la robótica
- ♦ Establecer las características de los distintos sensores de percepción para escoger los más adecuados según la aplicación

Módulo 10. Sistemas de Percepción Visual de Robots con Aprendizaje Automático

- ♦ Dominar las técnicas de aprendizaje automático más usadas hoy en día tanto a nivel académico como industrial
- ♦ Profundizar en las arquitecturas de las redes neuronales para aplicarlas de forma efectiva en problemas reales

Módulo 11. SLAM Visual. Localización de Robots y Mapeo Simultáneo mediante Técnicas de Visión Artificial

- ♦ Concretar la estructura básica de un sistema de Localización y Mapeo Simultáneo (SLAM)
- ♦ Identificar los sensores básicos utilizados en la Localización y Mapeo Simultáneo (SLAM visual)

Módulo 12. Aplicación a la Robótica de las Tecnologías de Realidad Virtual y Aumentada

- ♦ Determinar la diferencia entre los distintos tipos de realidades
- ♦ Analizar los estándares actuales para el modelado de elementos virtuales

Módulo 13. Sistemas de Comunicación e Interacción con Robots

- ♦ Analizar las estrategias actuales de procesamiento de lenguaje natural: heurísticas, estocásticas, basadas en redes neuronales, aprendizaje basado en refuerzo
- ♦ Evaluar los beneficios y debilidades de desarrollar sistemas de interacción transversales, o enfocados a una situación particular

Módulo 14. Procesado digital de imágenes

- ♦ Presentar los filtros en imágenes
- ♦ Analizar la importancia y uso de los histogramas

Módulo 15. Procesado digital de imágenes avanzado

- ♦ Examinar los filtros avanzados de procesamiento digital de imágenes
- ♦ Determinar las herramientas de análisis y extracción de contornos

Módulo 16. Procesado de imágenes 3D

- ♦ Desarrollar el open3D
- ♦ Determinar los datos relevantes de una imagen 3D

Módulo 17. Redes Convolucionales y Clasificación de Imágenes

- ♦ Generar conocimiento especializado sobre las redes neuronales convolucionales
- ♦ Establecer las métricas de evaluación



Módulo 18. Detección de objetos

- ♦ Analizar cómo funcionan las redes de detección de objetos
- ♦ Examinar los métodos tradicionales

Módulo 19. Segmentación de Imágenes con Deep Learning

- ♦ Analizar cómo funcionan las redes de segmentación semántica
- ♦ Evaluar los métodos tradicionales

Módulo 20. Segmentación de Imágenes Avanzada y Técnicas Avanzadas de Visión por Computador

- ♦ Generar conocimiento especializado sobre el Manejo herramientas
- ♦ Examinar la Segmentación semántica en la medicina



Sé parte de la creación robótica y de la IA para que generes un verdadero cambio en la sociedad"

05

Salidas profesionales

Al finalizar este programa los egresados contarán con acceso a una amplia variedad de oportunidades profesionales en sectores innovadores y de alta demanda. Estos contarán con una gran comprensión dentro del campo de la movilidad autónoma. Además, tendrán la capacidad de contribuir al desarrollo de vehículos sin conductor y drones inteligentes. En el ámbito de la salud, podrán aplicar sus conocimientos en robótica médica y visión artificial, mejorando diagnósticos. Con esta oportunidad académica desarrollaran una visión estratégica en innovación, sostenibilidad y ética. Los egresados estarán preparados para liderar equipos multidisciplinarios, impulsar la investigación y contribuir al avance de tecnologías que no solo mejoren la calidad de vida.



“

Crea soluciones autónomas y liderar la vanguardia de la innovación tecnológica con este Grand Master de TECH”

Perfil del egresado

Un profesional capaz de liderar la evolución tecnológica en diversas industrias. Con un enfoque sólida en robótica, inteligencia artificial y visión IA. Este egresado dominará el diseño y desarrollo de sistemas autónomos aplicados a la automatización, la movilidad autónoma y la salud. A su vez, el perfil se caracteriza por su capacidad para pensar de manera innovadora, aplicando soluciones avanzadas a problemas complejos. Será un líder con una visión ética y crítica, preparado para abordar los retos sociales y sostenibles que surgen con el avance de la tecnología. Con una mentalidad estratégica, estará listo para impulsar proyectos que generen avances tecnológicos.

Diseña el futuro, desarrolla las habilidades y conocimientos necesarios para convertirte en el mejor profesional de esta disciplina.

- ♦ **Capacidad de Investigación y Desarrollo:** El egresado será un investigador capaz de identificar áreas de mejora en los sistemas actuales, desarrollar nuevas soluciones y contribuir al avance del conocimiento en el campo de la robótica y la visión artificial
- ♦ **Liderazgo y Toma de Decisiones Estratégicas:** Desarrollarán habilidades de liderazgo, gestionando equipos de trabajo, tomando decisiones estratégicas en proyectos innovadores y guiando a sus equipos hacia el éxito en un contexto tecnológico avanzado
- ♦ **Habilidades de Comunicación Técnica y Colaborativa:** Serán capaces de comunicar de manera efectiva y clara tanto con expertos como con equipos no técnicos, traduciendo conceptos complejos en información comprensible y facilitando la colaboración interdisciplinaria
- ♦ **Capacidad de Adaptación a Nuevas Tecnologías:** Tendrán la habilidad de adaptarse rápidamente a los avances tecnológicos y metodológicos, siendo capaces de integrar nuevas herramientas y enfoques en sus proyectos de manera ágil y efectiva





Después de realizar el programa universitario Artificial, podrás desempeñar tus conocimientos y habilidades en los siguientes cargos:

- 1. Ingeniero en Robótica:** encargado del diseño, desarrollo e implementación de sistemas robóticos para diversas aplicaciones industriales y comerciales
- 2. Desarrollador de Inteligencia Artificial:** responsable de crear y optimizar algoritmos y sistemas de Inteligencia Artificial para mejorar el rendimiento de máquinas y procesos autónomos
- 3. Especialista en Visión Artificial:** desarrollador de sistemas que permiten a las máquinas interpretar, analizar y responder a imágenes y vídeos del entorno en tiempo real
- 4. Líder de Proyectos de Robótica Industrial:** responsable de la planificación, ejecución y supervisión de proyectos robóticos destinados a la automatización de procesos en la industria
- 5. Investigador en Robótica e IA:** encargado de la investigación y desarrollo de nuevas soluciones tecnológicas en robótica e Inteligencia Artificial, contribuyendo al avance de la ciencia y la tecnología
- 6. Consultor en Soluciones de Automatización:** asesor en empresas sobre la implementación de soluciones robóticas y automatizadas para mejorar la eficiencia operativa
- 7. Ingeniero de Control Robótico:** supervisor del diseño y calibración de sistemas de control para robots, asegurando su precisión y eficiencia en diversas tareas
- 8. Desarrollador de Drones Autónomos:** coordinador del diseño y programación de drones que operan de forma autónoma, sin intervención humana directa
- 9. Gerente de Innovación Tecnológica:** líder de proyectos de innovación tecnológica, incorporando soluciones robóticas e inteligentes dentro de las estrategias empresariales

05

Metodología de estudio

TECH es la primera universidad en el mundo que combina la metodología de los **case studies** con el *Relearning*, un sistema de aprendizaje 100% online basado en la reiteración dirigida.

Esta disruptiva estrategia pedagógica ha sido concebida para ofrecer a los profesionales la oportunidad de actualizar conocimientos y desarrollar competencias de un modo intenso y riguroso. Un modelo de aprendizaje que coloca al estudiante en el centro del proceso académico y le otorga todo el protagonismo, adaptándose a sus necesidades y dejando de lado las metodologías más convencionales.



“

TECH te prepara para afrontar nuevos retos en entornos inciertos y lograr el éxito en tu carrera”

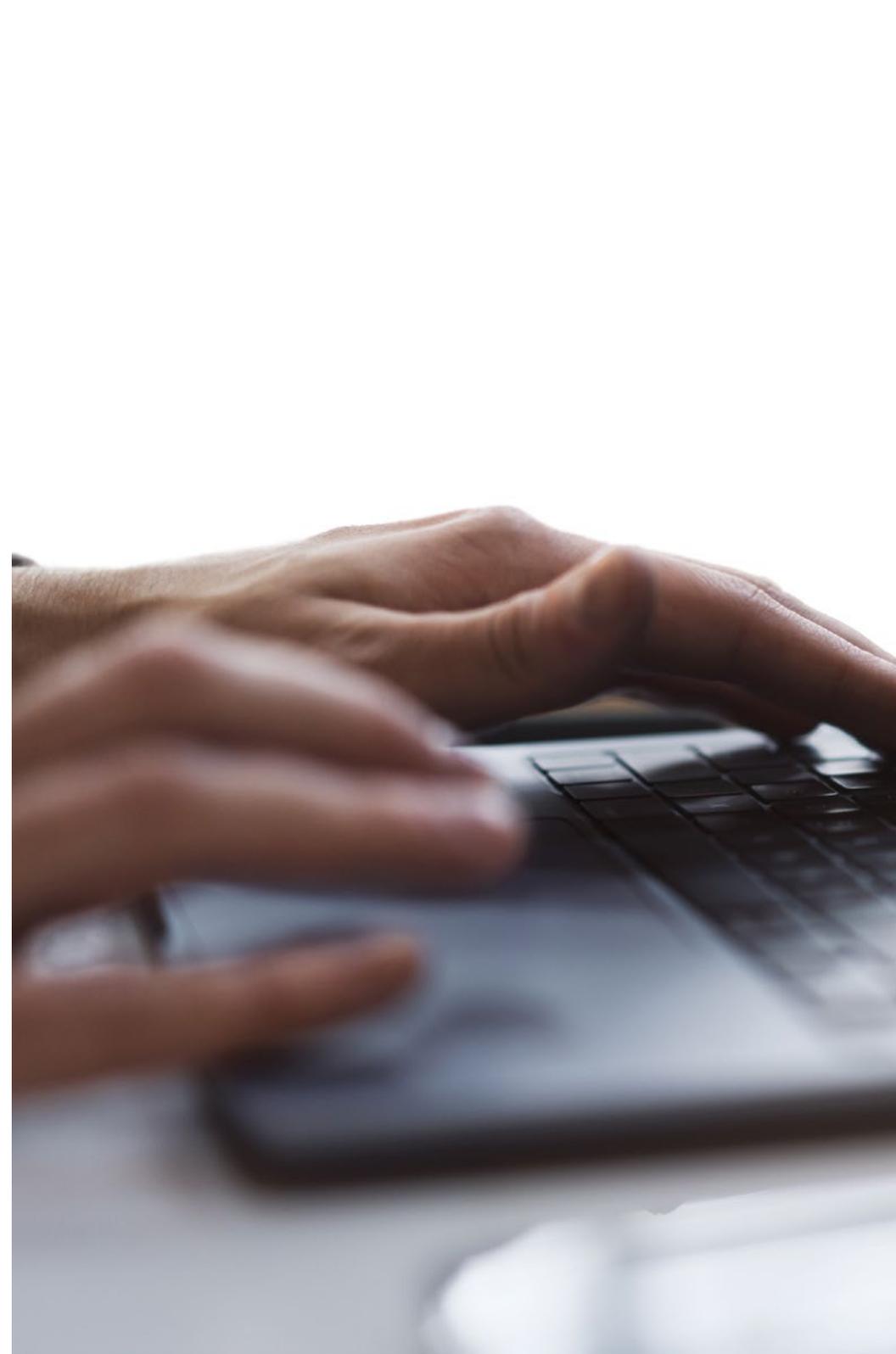
El alumno: la prioridad de todos los programas de TECH

En la metodología de estudios de TECH el alumno es el protagonista absoluto. Las herramientas pedagógicas de cada programa han sido seleccionadas teniendo en cuenta las demandas de tiempo, disponibilidad y rigor académico que, a día de hoy, no solo exigen los estudiantes sino los puestos más competitivos del mercado.

Con el modelo educativo asincrónico de TECH, es el alumno quien elige el tiempo que destina al estudio, cómo decide establecer sus rutinas y todo ello desde la comodidad del dispositivo electrónico de su preferencia. El alumno no tendrá que asistir a clases en vivo, a las que muchas veces no podrá acudir. Las actividades de aprendizaje las realizará cuando le venga bien. Siempre podrá decidir cuándo y desde dónde estudiar.

“

*En TECH NO tendrás clases en directo
(a las que luego nunca puedes asistir)”*



Los planes de estudios más exhaustivos a nivel internacional

TECH se caracteriza por ofrecer los itinerarios académicos más completos del entorno universitario. Esta exhaustividad se logra a través de la creación de temarios que no solo abarcan los conocimientos esenciales, sino también las innovaciones más recientes en cada área.

Al estar en constante actualización, estos programas permiten que los estudiantes se mantengan al día con los cambios del mercado y adquieran las habilidades más valoradas por los empleadores. De esta manera, quienes finalizan sus estudios en TECH reciben una preparación integral que les proporciona una ventaja competitiva notable para avanzar en sus carreras.

Y además, podrán hacerlo desde cualquier dispositivo, pc, tableta o smartphone.

“

El modelo de TECH es asincrónico, de modo que te permite estudiar con tu pc, tableta o tu smartphone donde quieras, cuando quieras y durante el tiempo que quieras”

Case studies o Método del caso

El método del caso ha sido el sistema de aprendizaje más utilizado por las mejores escuelas de negocios del mundo. Desarrollado en 1912 para que los estudiantes de Derecho no solo aprendiesen las leyes a base de contenidos teóricos, su función era también presentarles situaciones complejas reales. Así, podían tomar decisiones y emitir juicios de valor fundamentados sobre cómo resolverlas. En 1924 se estableció como método estándar de enseñanza en Harvard.

Con este modelo de enseñanza es el propio alumno quien va construyendo su competencia profesional a través de estrategias como el *Learning by doing* o el *Design Thinking*, utilizadas por otras instituciones de renombre como Yale o Stanford.

Este método, orientado a la acción, será aplicado a lo largo de todo el itinerario académico que el alumno emprenda junto a TECH. De ese modo se enfrentará a múltiples situaciones reales y deberá integrar conocimientos, investigar, argumentar y defender sus ideas y decisiones. Todo ello con la premisa de responder al cuestionamiento de cómo actuaría al posicionarse frente a eventos específicos de complejidad en su labor cotidiana.



Método Relearning

En TECH los *case studies* son potenciados con el mejor método de enseñanza 100% online: el *Relearning*.

Este método rompe con las técnicas tradicionales de enseñanza para poner al alumno en el centro de la ecuación, proveyéndole del mejor contenido en diferentes formatos. De esta forma, consigue repasar y reiterar los conceptos clave de cada materia y aprender a aplicarlos en un entorno real.

En esta misma línea, y de acuerdo a múltiples investigaciones científicas, la reiteración es la mejor manera de aprender. Por eso, TECH ofrece entre 8 y 16 repeticiones de cada concepto clave dentro de una misma lección, presentada de una manera diferente, con el objetivo de asegurar que el conocimiento sea completamente afianzado durante el proceso de estudio.

El Relearning te permitirá aprender con menos esfuerzo y más rendimiento, implicándote más en tu especialización, desarrollando el espíritu crítico, la defensa de argumentos y el contraste de opiniones: una ecuación directa al éxito.



Un Campus Virtual 100% online con los mejores recursos didácticos

Para aplicar su metodología de forma eficaz, TECH se centra en proveer a los egresados de materiales didácticos en diferentes formatos: textos, vídeos interactivos, ilustraciones y mapas de conocimiento, entre otros. Todos ellos, diseñados por profesores cualificados que centran el trabajo en combinar casos reales con la resolución de situaciones complejas mediante simulación, el estudio de contextos aplicados a cada carrera profesional y el aprendizaje basado en la reiteración, a través de audios, presentaciones, animaciones, imágenes, etc.

Y es que las últimas evidencias científicas en el ámbito de las Neurociencias apuntan a la importancia de tener en cuenta el lugar y el contexto donde se accede a los contenidos antes de iniciar un nuevo aprendizaje. Poder ajustar esas variables de una manera personalizada favorece que las personas puedan recordar y almacenar en el hipocampo los conocimientos para retenerlos a largo plazo. Se trata de un modelo denominado *Neurocognitive context-dependent e-learning* que es aplicado de manera consciente en esta titulación universitaria.

Por otro lado, también en aras de favorecer al máximo el contacto mentor-alumno, se proporciona un amplio abanico de posibilidades de comunicación, tanto en tiempo real como en diferido (mensajería interna, foros de discusión, servicio de atención telefónica, email de contacto con secretaría técnica, chat y videoconferencia).

Asimismo, este completísimo Campus Virtual permitirá que el alumnado de TECH organice sus horarios de estudio de acuerdo con su disponibilidad personal o sus obligaciones laborales. De esa manera tendrá un control global de los contenidos académicos y sus herramientas didácticas, puestas en función de su acelerada actualización profesional.



La modalidad de estudios online de este programa te permitirá organizar tu tiempo y tu ritmo de aprendizaje, adaptándolo a tus horarios”

La eficacia del método se justifica con cuatro logros fundamentales:

1. Los alumnos que siguen este método no solo consiguen la asimilación de conceptos, sino un desarrollo de su capacidad mental, mediante ejercicios de evaluación de situaciones reales y aplicación de conocimientos.
2. El aprendizaje se concreta de una manera sólida en capacidades prácticas que permiten al alumno una mejor integración en el mundo real.
3. Se consigue una asimilación más sencilla y eficiente de las ideas y conceptos, gracias al planteamiento de situaciones que han surgido de la realidad.
4. La sensación de eficiencia del esfuerzo invertido se convierte en un estímulo muy importante para el alumnado, que se traduce en un interés mayor en los aprendizajes y un incremento del tiempo dedicado a trabajar en el curso.

La metodología universitaria mejor valorada por sus alumnos

Los resultados de este innovador modelo académico son constatables en los niveles de satisfacción global de los egresados de TECH.

La valoración de los estudiantes sobre la calidad docente, calidad de los materiales, estructura del curso y sus objetivos es excelente. No en valde, la institución se convirtió en la universidad mejor valorada por sus alumnos según el índice global score, obteniendo un 4,9 de 5.

Accede a los contenidos de estudio desde cualquier dispositivo con conexión a Internet (ordenador, tablet, smartphone) gracias a que TECH está al día de la vanguardia tecnológica y pedagógica.

Podrás aprender con las ventajas del acceso a entornos simulados de aprendizaje y el planteamiento de aprendizaje por observación, esto es, Learning from an expert.



Así, en este programa estarán disponibles los mejores materiales educativos, preparados a conciencia:



Material de estudio

Todos los contenidos didácticos son creados por los especialistas que van a impartir el curso, específicamente para él, de manera que el desarrollo didáctico sea realmente específico y concreto.

Estos contenidos son aplicados después al formato audiovisual que creará nuestra manera de trabajo online, con las técnicas más novedosas que nos permiten ofrecerte una gran calidad, en cada una de las piezas que pondremos a tu servicio.



Prácticas de habilidades y competencias

Realizarás actividades de desarrollo de competencias y habilidades específicas en cada área temática. Prácticas y dinámicas para adquirir y desarrollar las destrezas y habilidades que un especialista precisa desarrollar en el marco de la globalización que vivimos.



Resúmenes interactivos

Presentamos los contenidos de manera atractiva y dinámica en píldoras multimedia que incluyen audio, vídeos, imágenes, esquemas y mapas conceptuales con el fin de afianzar el conocimiento.

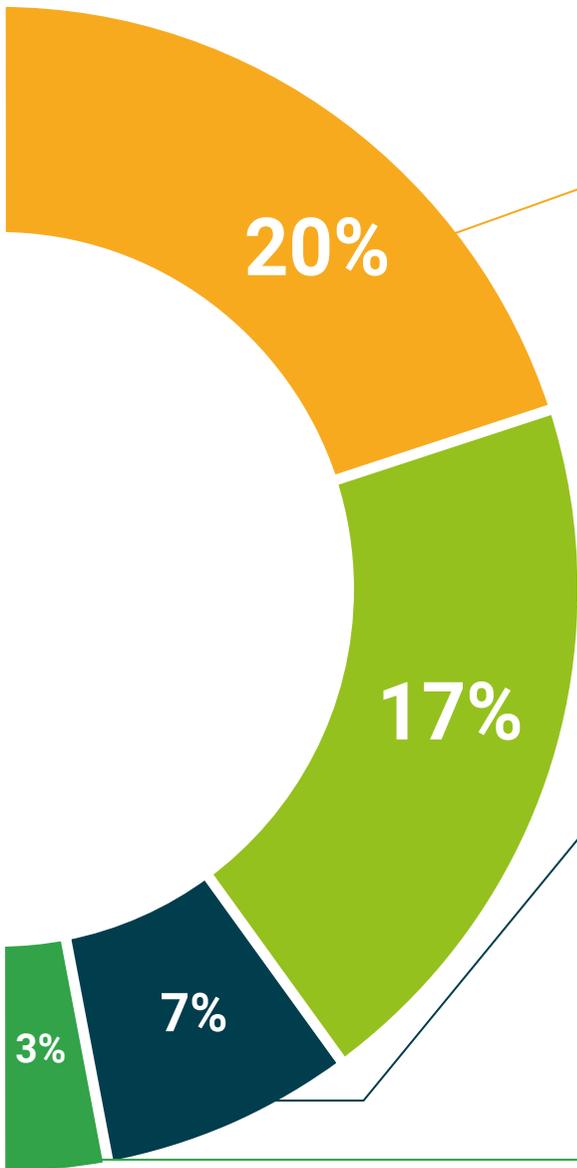
Este sistema exclusivo educativo para la presentación de contenidos multimedia fue premiado por Microsoft como "Caso de éxito en Europa".



Lecturas complementarias

Artículos recientes, documentos de consenso, guías internacionales... En nuestra biblioteca virtual tendrás acceso a todo lo que necesitas para completar tu capacitación.





Case Studies

Completarás una selección de los mejores *case studies* de la materia. Casos presentados, analizados y tutorizados por los mejores especialistas del panorama internacional.



Testing & Retesting

Evaluamos y reevaluamos periódicamente tu conocimiento a lo largo del programa. Lo hacemos sobre 3 de los 4 niveles de la Pirámide de Miller.



Clases magistrales

Existe evidencia científica sobre la utilidad de la observación de terceros expertos. El denominado *Learning from an expert* afianza el conocimiento y el recuerdo, y genera seguridad en nuestras futuras decisiones difíciles.



Guías rápidas de actuación

TECH ofrece los contenidos más relevantes del curso en forma de fichas o guías rápidas de actuación. Una manera sintética, práctica y eficaz de ayudar al estudiante a progresar en su aprendizaje.



06

Cuadro docente

La máxima premisa de TECH es proporcionar una experiencia educativa de excelsa calidad. Por eso, hace un riguroso proceso de selección para escoger a los docentes que conforman sus titulaciones universitarias. Para el presente Gran Máster, ha elegido a un claustro docente de primera categoría. Especializados en Inteligencia Artificial, estos profesionales cuentan con un amplio bagaje profesional donde han desempeñado sus labores en áreas como la Robótica y Visión Artificial. Asimismo, estos especialistas permanecen actualizados de las últimas tendencias en estas áreas para desarrollar propuestas totalmente innovadoras. Así, el alumnado tiene las garantías que demanda para garantizar su desarrollo profesional.





“

Construye bases, de la mano de los mejores profesionales y se parte de los próximos avances en la sociedad”

Dirección



D. Redondo Cabanillas, Sergio

- ♦ Responsable del departamento de I+D de Bcnvision
- ♦ Director de proyectos y desarrollo de Bcnvision
- ♦ Ingeniero de aplicaciones de visión industrial en Bcnvision
- ♦ Ingeniería Técnica en Telecomunicaciones. Especialidad en Imagen y Sonido en la Universidad Politécnica de Catalunya
- ♦ Graduado en Telecomunicaciones. Especialidad en Imagen y Sonido por la Universidad Politécnica de Catalunya
- ♦ Docente en formaciones de visión Cognex a clientes de Bcnvision
- ♦ Docente en formaciones internas en Bcnvision al departamento técnico sobre visión y desarrollo avanzado en c#



Dr. Ramón Fabresse, Felipe

- ♦ Ingeniero Software Sénior en Acurable
- ♦ Ingeniero de Software en NLP en Intel Corporation
- ♦ Ingeniero de Software en CATEC en Indisys
- ♦ Investigador en Robótica Aérea en la Universidad de Sevilla
- ♦ Doctorado Cum Laude en Robótica, Sistemas Autónomos y Telerobótica por la Universidad de Sevilla
- ♦ Licenciado en Ingeniería Informática Superior por la Universidad de Sevilla
- ♦ Máster en Robótica, Automática y Telemática por la Universidad de Sevilla

Profesores

D. Gutiérrez Olabarría, José Ángel

- ♦ Ingeniero Principal especialista en visión artificial y sensores. Dirección de proyectos, análisis y diseño de software y programación en C de aplicaciones de control de calidad e informática industrial, gestión de clientes y proveedores. Tecnalía (antes Robotiker)
- ♦ Responsable de mercado del sector siderometalúrgico, desempeñando funciones de contacto con cliente, contratación, planes de mercado y cuentas estratégicas
- ♦ Ingeniero Informático. Universidad de Deusto
- ♦ Máster en Robótica y Automatización. ETSII/IT de Bilbao
- ♦ Diploma de Estudios Avanzados (DEA) de programa de doctorado de automática y electrónica. ETSII/IT de Bilbao
- ♦ Profesor de la asignatura de 5º curso Percepción industrial en la especialidad de Automática y electrónica de la Escuela de Ingeniería de la Universidad de Deusto (ESIDE)

D. Solé Gómez, Àlex

- ♦ Investigador en Vicomtech en el departamento de Intelligent Security Video Analytics
- ♦ MSc en Telecommunications Engineering, mención en Sistemas Audiovisuales por la Universitat Politècnica de Catalunya
- ♦ BSc en Telecommunications Technologies and Services Engineering, mención en Sistemas Audiovisuales por la Universitat Politècnica de Catalunya

Dra. Riera i Marín, Meritxell

- ♦ *Deep Learning* developer. Sycal Medical. Barcelona
- ♦ Investigadora. Centre National de la Recherche Scientifique (CNRS). Marsella, Francia
- ♦ Ingeniera de software. Zhilabs. Barcelona
- ♦ IT Technician, Mobile World Congress
- ♦ Ingeniera de software. Avanade. Barcelona
- ♦ Ingeniería de Telecomunicaciones en la UPC. Barcelona
- ♦ PhD. Universitat Pompeu Fabra (UPF) - Barcelona. Doctorado Industrial en colaboración con Sycal Medical
- ♦ Máster of Science: Spécialité Signal, image, systèmes embarqués, automatique (SISEA) en IMT Atlantique. Pays de la Loire - Brest, Francia
- ♦ Máster en Ingeniería de Telecomunicaciones en la UPC. Barcelona

D. Bigata Casademunt, Antoni

- ♦ Ingeniero de Percepción en el centro de visión por computadora (CVC)
- ♦ Ingeniero de *Machine Learning* en Visium SA, Suiza
- ♦ Licenciado en Microtecnología por la Escuela Politécnica Federal de Lausana (EPFL)
- ♦ Máster en Robótica por la Escuela Politécnica Federal de Lausana (EPFL)

D. Higón Martínez, Felipe

- ♦ Más de 20 años de experiencia en distintas ramas de la electrónica, telecomunicaciones e informática
- ♦ Ingeniero de validación y prototipos
- ♦ Ingeniero de Aplicaciones
- ♦ Ingeniero de Soporte
- ♦ Licenciado en Ingeniería Electrónica por la Universidad de Valencia
- ♦ Máster en Inteligencia Artificial Avanzada y Aplicada. IA3
- ♦ Ingeniero Técnico en Telecomunicaciones

Dña. García Moll, Clara

- ♦ Ingeniera de Visión por Computadora. Satellogic
- ♦ Desarrolladora Full Stack. Catfons
- ♦ Ingeniería de Sistemas Audiovisuales. Universitat Pompeu Fabra (Barcelona)
- ♦ Máster en Visión por Computadora. Universidad Autónoma de Barcelona

D. Delgado Gonzalo, Guillem

- ♦ Investigador en Computer Vision e Inteligencia Artificial en Vicomtech
- ♦ Ingeniero de Computer Vision e Inteligencia Artificial en Gestoos
- ♦ Graduado en Ingeniería de Sistemas Audiovisuales en la Universitat Politècnica de Catalunya
- ♦ MSc en Computer Vision en la Universitat Autònoma de Barcelona

D. Olivo García, Alejandro

- ♦ Grado en Ingeniería de Tecnologías Industriales por la Escuela Técnica Superior de Ingeniería Industrial, UPCT
- ♦ Máster en Ingeniería Industrial por la Escuela Técnica Superior de Ingeniería Industrial, UPCT
- ♦ Beca Cátedra de Investigación: MTorres
- ♦ Programación en C#.NET en aplicaciones de Visión Artificial

D. González González, Diego Pedro

- ♦ Arquitecto de software para sistemas basados en Inteligencia Artificial
- ♦ Desarrollador de aplicaciones de *deep learning* y *machine learning*
- ♦ Arquitecto de software para sistemas embebidos para aplicaciones ferroviarias de seguridad
- ♦ Ingeniero Industrial Superior por la Universidad Miguel Hernández.
- ♦ Desarrollador de drivers para Linux
- ♦ Ingeniero de sistemas para equipos de vía ferroviaria
- ♦ Ingeniero de Sistemas embebidos
- ♦ Ingeniero en *Deep Learning*
- ♦ Máster oficial en Inteligencia Artificial por la Universidad Internacional de la Rioja

D. Enrich Llopart, Jordi

- ♦ Director Técnico. Bcnvision. Visión artificial
- ♦ Ingeniero de proyectos y aplicaciones. Bcnvision. Visión artificial
- ♦ Ingeniero de proyectos y aplicaciones. PICVISA Machine Vision
- ♦ Graduado en Ingeniería Técnica de Telecomunicaciones. Especialidad en Imagen y Sonido por la Universidad Escuela de Ingeniería de Terrassa (EET) / Universitat Politècnica de Catalunya (UPC)
- ♦ MPM – Master in Project Management. Universidad La Salle – Universitat Ramon Llull
- ♦ Docente en formaciones de programación de sistemas de visión artificial Cognex
- ♦ Diploma de Estudios Avanzados (DEA) de programa de doctorado de automática y electrónica. ETSII/IT de Bilbao
- ♦ Profesor de la asignatura de 5º curso Percepción industrial en la especialidad de Automática y electrónica de la Escuela de Ingeniería de la Universidad de Deusto (ESIDE)

Dr. Íñigo Blasco, Pablo

- ♦ Ingeniero de software en PlainConcepts
- ♦ Fundador de Intelligent Behavior Robots
- ♦ Ingeniero de robótica en el Centro Avanzado de Tecnologías Aeroespaciales CATEC
- ♦ Desarrollador y consultar en Syderis
- ♦ Doctorado en Ingeniería Informática Industrial en la Universidad de Sevilla
- ♦ Licenciado en Ingeniería Informática en la Universidad de Sevilla
- ♦ Máster en Ingeniería y Tecnología del Software

D. Campos Ortiz, Roberto

- ♦ Ingeniero de software en la Agencia Espacial Europea (ESA-ESAC) para la misión Solar Orbiter
- ♦ Creador de contenidos y experto en Inteligencia Artificial en el curso: “Inteligencia Artificial: La tecnología del presente-futuro” para la Junta de Andalucía. Grupo Euroformac
- ♦ Científico en Computación Cuántica. Zapata Computing Inc
- ♦ Graduado en Ingeniería Informática en la Universidad Carlos III
- ♦ Máster en Ciencia y Tecnología Informática en la Universidad Carlos III

D. Rosado Junquera, Pablo J.

- ♦ Ingeniero Especialista en Robótica y Automatización
- ♦ Ingeniero de Automatización y Control de I+D en Becton Dickinson & Company
- ♦ Ingeniero de Sistemas de Control Logístico de Amazon en Dematic
- ♦ Ingeniero de Automatización y Control en Aries Ingeniería y Sistemas
- ♦ Graduado en Ingeniería Energética y de Materiales en la Universidad Rey Juan Carlos
- ♦ Máster en Robótica y Automización en la Universidad Politécnica de Madrid
- ♦ Máster en Ingeniería en Industrial en la Universidad de Alcalá

D. Jiménez Cano, Antonio Enrique

- ♦ Ingeniero en Aeronautical Data Fusion Engineer
- ♦ Investigador en proyectos europeos (ARCAS, AEROARMS y AEROBI) en la Universidad de Sevilla
- ♦ Investigador en Sistemas de Navegación en CNRS-LAAS
- ♦ Desarrollador del sistema LAAS MBZIRC2020
- ♦ Grupo de Robótica, Visión y Control (GRVC) de la Universidad de Sevilla
- ♦ Doctor en Automática, electrónica y telecomunicaciones en la Universidad de Sevilla
- ♦ Graduado en Ingeniería Automática y Electrónica Industrial en la Universidad de Sevilla
- ♦ Graduado en Ingeniería Técnica en Informática de Sistemas en la Universidad de Sevilla

Dr. Alejo Teissière, David

- ♦ Profesor en el Grado de Ingeniería Informática de Sistemas de Información de la Universidad Pablo de Olavide
- ♦ Investigador posdoctoral en los proyectos europeos SIAR y Nix ATEX en la Universidad Pablo de Olavide
- ♦ Desarrollador de sistemas en Aertec
- ♦ Doctor en Automática, Robótica y Telemática en la Universidad de Sevilla
- ♦ Graduado en Ingeniería superior de Telecomunicación de la Universidad de Sevilla
- ♦ Máster en Automática, Robótica y Telemática de la Universidad de Sevilla

Dr. Pérez Grau, Francisco Javier

- ♦ Responsable de la Unidad de Percepción y Software en CATEC
- ♦ R&D Project Manager en CATEC
- ♦ R&D Project Engineer en CATEC
- ♦ Profesor asociado en la Universidad de Cádiz
- ♦ Profesor asociado de la Universidad Internacional de Andalucía
- ♦ Investigador en el grupo de Robótica y Percepción de la Universidad de Zúrich
- ♦ Investigador en el Centro Australiano de Robótica de Campo de la Universidad de Sídney
- ♦ Doctor en Robótica y Sistemas Autónomos por la Universidad de Sevilla
- ♦ Graduado en Ingeniería de Telecomunicaciones e Ingeniería de Redes y Computadores por la Universidad de Sevilla

Dr. Ramón Soria, Pablo

- ♦ Team leader de Ciencia Aplicada e ingeniero sénior de Software en Vertical Engineering Solutions
- ♦ CEO y fundador de Democracy
- ♦ Investigador en ACFR (Australia)
- ♦ Investigador en los proyectos GRIFFIN y HYFLIERS en la Universidad de Sevilla
- ♦ Doctor en Visión Computacional para Robótica por la Universidad de Sevilla
- ♦ Graduado en Ingeniería Industrial, Robótica y Automatización por la Universidad de Sevilla

Dr. Caballero Benítez, Fernando

- ♦ Investigador en el proyecto europeo COMETS, AWARE, ARCAS y SIAR
- ♦ Licenciado en Ingeniería de Telecomunicaciones en la Universidad de Sevilla
- ♦ Doctorado en Ingeniería de Telecomunicaciones en la Universidad de Sevilla
- ♦ Profesor titular del Área de Ingeniería de Sistemas y Automática de la Universidad de Sevilla
- ♦ Editor asociado de la revista Robotics and Automation Letters

Dr. Lucas Cuesta, Juan Manuel

- ♦ Ingeniero senior de software y analista en Indizen – Believe in Talent
- ♦ Ingeniero senior de software y analista en Krell Consulting e IMAGiNA Artificial Intelligence
- ♦ Ingeniero de software en Intel Corporation
- ♦ Ingeniero de Software en Intelligent Dialogue Systems
- ♦ Doctor en Ingeniería Electrónica de Sistemas para Entornos Inteligentes por la Universidad Politécnica de Madrid
- ♦ Graduado en Ingeniería de Telecomunicaciones en la Universidad Politécnica de Madrid
- ♦ Máster en Ingeniería Electrónica de Sistemas para Entornos Inteligentes en la Universidad Politécnica de Madrid

D. Márquez Ruiz de Lacanal, Juan Antonio

- ♦ Desarrollador de software en GTD Defense & Security Solutions
- ♦ Desarrollador de software en Solera Inc
- ♦ Ingeniero de Desarrollo e Investigación en GRVC Sevilla
- ♦ Cofundador de Unmute
- ♦ Cofundador de VR Educa
- ♦ Intercambio académico en Ingeniería y Emprendimiento en la Universidad Berkeley de California
- ♦ Grado en Ingeniería Industrial por la Universidad de Sevilla

07

Titulación

El Grand Master en Robótica y Visión Artificial garantiza, además de la capacitación más rigurosa y actualizada, el acceso a un título de Grand Master expedido por TECH Global University



“

Supera con éxito este programa y recibe tu titulación universitaria sin desplazamientos ni farragosos trámites”

Este programa te permitirá obtener el título propio de **Grand Master Robótica y Visión Artificial** avalado por **TECH Global University**, la mayor Universidad digital del mundo

TECH Global University, es una Universidad Oficial Europea reconocida públicamente por el Gobierno de Andorra (*boletín oficial*). Andorra forma parte del Espacio Europeo de Educación Superior (EEES) desde 2003. El EEES es una iniciativa promovida por la Unión Europea que tiene como objetivo organizar el marco formativo internacional y armonizar los sistemas de educación superior de los países miembros de este espacio. El proyecto promueve unos valores comunes, la implementación de herramientas conjuntas y fortaleciendo sus mecanismos de garantía de calidad para potenciar la colaboración y movilidad entre estudiantes, investigadores y académicos

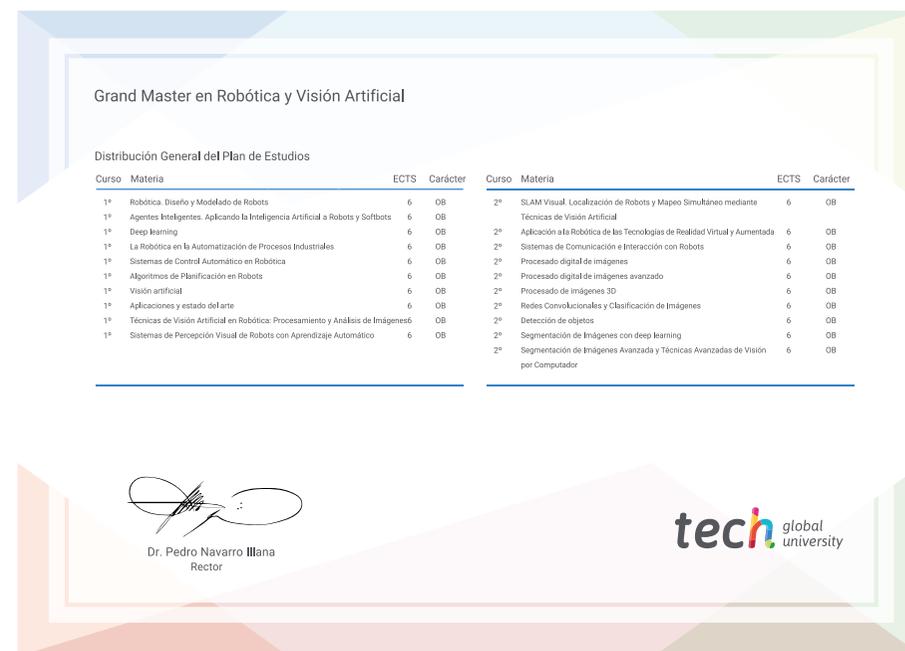
Este título propio de **TECH Global University**, es un programa europeo de formación continua y actualización profesional que garantiza la adquisición de las competencias en su área de conocimiento, confiriendo un alto valor curricular al estudiante que supere el programa

Título: **Grand Master Robótica y Visión Artificial**

Modalidad: **online**

Duración: **2 años**

Acreditación: **120 ECTS**



*Apostilla de La Haya. En caso de que el alumno solicite que su título en papel recabe la Apostilla de La Haya, TECH Global University realizará las gestiones oportunas para su obtención, con un coste adicional

salud futuro
confianza personas
educación información tutores
garantía acreditación enseñanza
instituciones tecnología aprendizaje
comunidad compromiso
atención personalizada innovación
conocimiento presente calidad
desarrollo web formación
aula virtual idiomas

tech global
university

Grand Master Robótica y Visión Artificial

- » Modalidad: online
- » Duración: 2 años
- » Titulación: TECH Global University
- » Acreditación: 120 ECTS
- » Horario: a tu ritmo
- » Exámenes: online

Grand Master

Robótica y Visión Artificial