

V. OTROS ANUNCIOS

92**UNIVERSIDAD CAMILO JOSÉ CELA**

Resolución de 1 de diciembre de 2024, de la Universidad Camilo José Cela, por la que se publica el plan de estudios de Graduado o Graduada en Ingeniería Robótica e Inteligencia Artificial por la Universidad Camilo José Cela.

Obtenida la verificación del plan de estudios por el Consejo de Universidades, previo informe favorable de la Fundación para el conocimiento Madri+d, autorizada su implantación por la Comunidad de Madrid y establecido el carácter oficial de los títulos por Acuerdo de Consejo de Ministros de 18 de julio de 2023 (“Boletín Oficial del Estado” núm. 178, de 27 de julio de 2023, por Resolución de la Secretaría General de Universidades de 19 de julio de 2023).

Este Rectorado ha resuelto publicar el plan de estudios conducente a la obtención del título de Graduado o Graduada en Ingeniería Robótica e Inteligencia Artificial por la Universidad Camilo José Cela. El plan de estudios quedará estructurado conforme figura en el anexo de la presente resolución.

ANEXO

Plan de estudios del título de Graduado o Graduada en Ingeniería Robótica e Inteligencia Artificial por la Universidad Camilo José Cela. (Ámbito de conocimiento de Ingeniería informática y de sistemas).

1. Distribución del plan de estudios en créditos ECTS

Tipo de materia	Créditos
Formación Básica (FB)	60
Obligatorias (OB)	162
Optativas (OP)	12
Prácticas Externas (PE)	0
Trabajo Fin de Grado (TFG)	12
Total.	252

2. Distribución de materias básica

Rama	Ámbito de conocimiento	Asignatura	ECTS	Curso	Semestre
Ingeniería Arquitectura	Física y astronomía	Fundamentos Físicos	6	1º	1º
Ingeniería Arquitectura	Ingeniería informática y de sistemas	Fundamentos Programación	6	1º	1º
Ingeniería Arquitectura	Ciencias económicas, administración y dirección de empresas, márketing, comercio, contabilidad y turismo	Fundamentos de Gestión Empresarial	6	1º	1º
Ingeniería Arquitectura	Ingeniería informática y de sistemas	Tecnología de Computadores	6	1º	1º
Ingeniería Arquitectura	Ingeniería informática y de sistemas	Programación	6	1º	2º
Ingeniería Arquitectura	Matemáticas y estadística	Álgebra Lineal	6	1º	2º
Ingeniería Arquitectura	Ingeniería informática y de sistemas	Estructura de Computadores	6	1º	2º
Ingeniería Arquitectura	Matemáticas y estadística	Cálculo y Métodos Numéricos	6	1º	2º
Ingeniería Arquitectura	Ingeniería informática y de sistemas	Redes de Computadores	6	2º	3º
Ingeniería Arquitectura	Matemáticas y estadística	Estadística	6	2º	3º

3. Plan de estudios resumido por semestre

Primer curso					
Cuatrimestre 1			Cuatrimestre 2		
Asignatura	Tipo	ECTS	Asignatura	Tipo	ECTS
Fundamentos Físicos	B	6	Álgebra Lineal	B	6
Física para Robótica	OB	6	Cálculo y Métodos numéricos	B	6
Fundamentos de programación	B	6	Programación	B	6
Tecnología de computadores	B	6	Fundamentos de sistemas operativos	B	6
Fundamentos de gestión empresarial	B	6	Estructura de computadores	B	6
Segundo curso					
Cuatrimestre 3			Cuatrimestre 4		
Asignatura	Tipo	ECTS	Asignatura	Tipo	ECTS
Estadística	B	6	Estructura de datos	OB	6
Redes de computadores	B	6	Fundamentos de bases de datos	OB	6
Fundamentos de automática	OB	6	Arquitectura de computadores	OB	6
Señales y sistemas	OB	6	Ingeniería y sistemas de control	OB	6
Tercer curso					
Cuatrimestre 5			Cuatrimestre 6		
Asignatura	Tipo	ECTS	Asignatura	Tipo	ECTS
Sistemas distribuidos	OB	6	Desarrollo de software de sistema	OB	6
Administración y servicios de sistemas operativos	OB	6	Robótica industrial	OB	6
Sistemas empujados y en tiempo real	OB	6	Robótica móvil	OB	6
Modelado y simulación en robótica	OB	6	Fundamentos de aprendizaje automático	OB	6
Introducción a la inteligencia artificial	OB	6	Planificación y sistemas robóticos cooperativos	OB	6
Cuarto curso					
Cuatrimestre 7			Cuatrimestre 8		
Asignatura	Tipo	ECTS	Asignatura	Tipo	ECTS
Arquitecturas software para robótica	OB	6	Inteligencia escalable y distribuida	OB	6
Robótica de servicio	OB	6	Prácticas Académicas Externas	OPT	6
Sistemas de percepción	OB	6	Reconocimiento Académico de Créditos (RAC)	OPT	6
Inteligencia artificial en robótica I	OB	6	Trabajo de Fin de Grado	OPT	12
Inteligencia artificial en robótica II	OB	6			

Villanueva de la Cañada, a 1 de diciembre de 2024.—El Rector, Jaime Olmedo Ramos.
(02/3.705/25)

