

Grand Master

Robótica y Visión Artificial



Grand Master Robótica y Visión Artificial

- » Modalidad: No escolarizada (100% en línea)
- » Duración: 2 años
- » Titulación: TECH Universidad
- » Horario: a tu ritmo
- » Exámenes: online

Acceso web: www.techtitute.com/informatica/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

05

Salidas profesionales

pág. 38

06

Metodología de estudio

pág. 42

07

Cuadro docente

pág. 52

08

Titulación

pág. 62

01

Presentación del programa

En un mundo donde la Inteligencia Artificial y la Robótica están transformando rápidamente numerosos sectores, la especialización en áreas como la Visión Artificial es fundamental. En este sentido, la creciente interacción entre humanos y máquinas, así como la necesidad de procesar información visual de manera eficiente, exige profesionales altamente capacitados que puedan liderar la innovación tecnológica. Este programa aborda estos desafíos, proporcionando un enfoque avanzado en Realidad Aumentada, Inteligencia Artificial, tecnologías industriales y procesamiento visual en máquinas, combinando un temario teórico-práctico diseñado para aplicar conocimientos en contextos reales.



“

Especialízate en Robótica y Visión Artificial y marca la diferencia en un mercado en constante evolución”

El auge de la Inteligencia Artificial y la Robótica está transformando el panorama tecnológico, económico y social en todo el mundo. Adicionalmente, la especialización en áreas como la Visión Artificial se ha vuelto crucial para mantenerse a la vanguardia en esta era de rápidos avances y cambios disruptivos. La creciente interacción entre máquinas y humanos, así como la necesidad de procesar información visual de manera eficiente, exigen profesionales altamente capacitados que puedan abordar estos desafíos y liderar la innovación.

El programa en Robótica y Visión Artificial ofrece una capacitación integral en estas disciplinas emergentes, abarcando temáticas como la Realidad Aumentada, Inteligencia Artificial y procesamiento de información visual en máquinas, entre otros. Los estudiantes se beneficiarán de un enfoque teórico-práctico, aprendiendo sobre las últimas novedades en Robótica y Visión Artificial y cómo aplicar estos conocimientos en entornos reales.

Además, el programa es 100% online, lo que permite a los estudiantes adaptar su aprendizaje a sus circunstancias personales y profesionales, facilitando la compatibilidad de su enseñanza con sus propias responsabilidades. Los alumnos tendrán acceso a materiales educativos de alta calidad, como video resúmenes, lecturas esenciales y vídeos en detalle, proporcionándoles una visión global sobre Robótica y Visión Artificial.

Este **Grand Master en Robótica y Visión Artificial** contiene el programa educativo 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 dirección de 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



Transformar el impacto de la robótica y la visión artificial en el tejido empresarial requiere una gestión estratégica que marque la diferencia entre el éxito y el fracaso”

“

Estudiar en una modalidad 100% online permite aprender desde cualquier lugar y en cualquier momento, adaptándose a las necesidades individuales”

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.

Acceder a la metodología educativa innovadora de TECH garantiza una formación alineada con las demandas actuales del sector tecnológico.

Aprovechar la variedad de recursos prácticos de este programa fortalece los conocimientos técnicos y aplicados.



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».

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.

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.



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.

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 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.

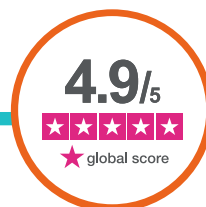
Líderes en empleabilidad

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

Los materiales didácticos de este programa de han sido diseñados por expertos en robótica y visión artificial, ofreciendo un enfoque integral y especializado en estas disciplinas. El plan de estudios profundiza en las tecnologías más avanzadas y aborda los desafíos clave en el desarrollo y aplicación de sistemas robóticos y de visión, permitiendo a los egresados identificar y resolver problemas complejos en diversos entornos. Además, el temario incluye técnicas innovadoras que promueven el diseño de soluciones avanzadas, impulsando proyectos que conecten la teoría con aplicaciones prácticas de alto impacto.



“

Diseñar un plan de estudios con enfoque práctico y especializado permite abordar los principales desafíos en robótica y visión artificial”

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. Aplicación de 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
 - 2.7.4. 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 perceptrón

- 3.2.4. *Forward Propagation*
- 3.2.5. *Backpropagation*
- 3.2.6. *Feature vectors*
- 3.3. *Loss Functions*
 - 3.3.1. *Loss Functions*
 - 3.3.2. *Tipos de Loss Functions*
 - 3.3.3. *Elección de la Loss Functions*
- 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. *Confusión 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
 - 5.8.1. Control mediante Aprendizaje Supervisado
 - 5.8.2. Control mediante aprendizaje reforzado
 - 5.8.3. 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 óptimo
 - 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
 - 6.9.1. Teoría de decisión
 - 6.9.2. Sistemas de decisión secuencial
 - 6.9.3. Sensores y espacios de información
 - 6.9.4. 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 dado el Covid-19

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

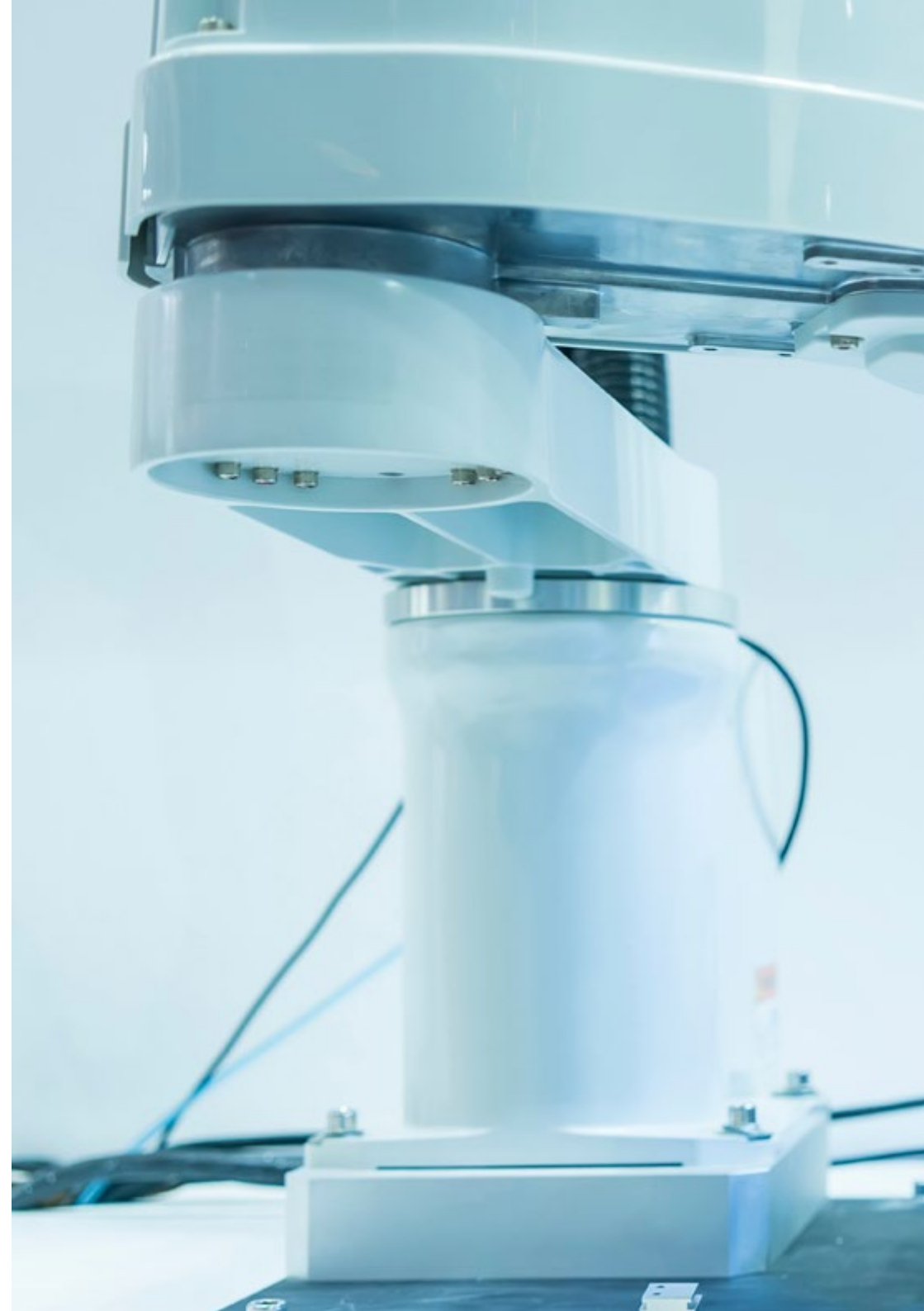
- 9.1. La Visión por Computador
 - 9.1.1. La Visión por Computador
 - 9.1.2. Elementos de un sistema de Visión por Computador
 - 9.1.3. Herramientas matemáticas
- 9.2. Sensores ópticos para la Robótica
 - 9.2.1. Sensores ópticos pasivos
 - 9.2.2. Sensores ópticos activos
 - 9.2.3. Sensores no ópticos
- 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
 - 9.7.2. Técnicas basadas en histograma
 - 9.7.3. 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*
 - 10.3.1.1. VGG
 - 10.3.1.2. Densenet
 - 10.3.1.3. ResNet
 - 10.3.1.4. Inception
 - 10.3.1.5. 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 estéreo
 - 11.4.2. Extracción y búsqueda de características
 - 11.4.3. Filtro de Kalman para SLAM estéreo
 - 11.4.4. Ajuste de Parámetros de EKF-SLAM estéreo
- 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*
 - 11.10.3. *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)
 - 15.1.1. Preprocesado de la imagen
 - 15.1.2. Detección de texto
 - 15.1.3. 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. Open 3D
 - 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*
- 17.3. Métricas
 - 17.3.1. Confusion 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 del 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*

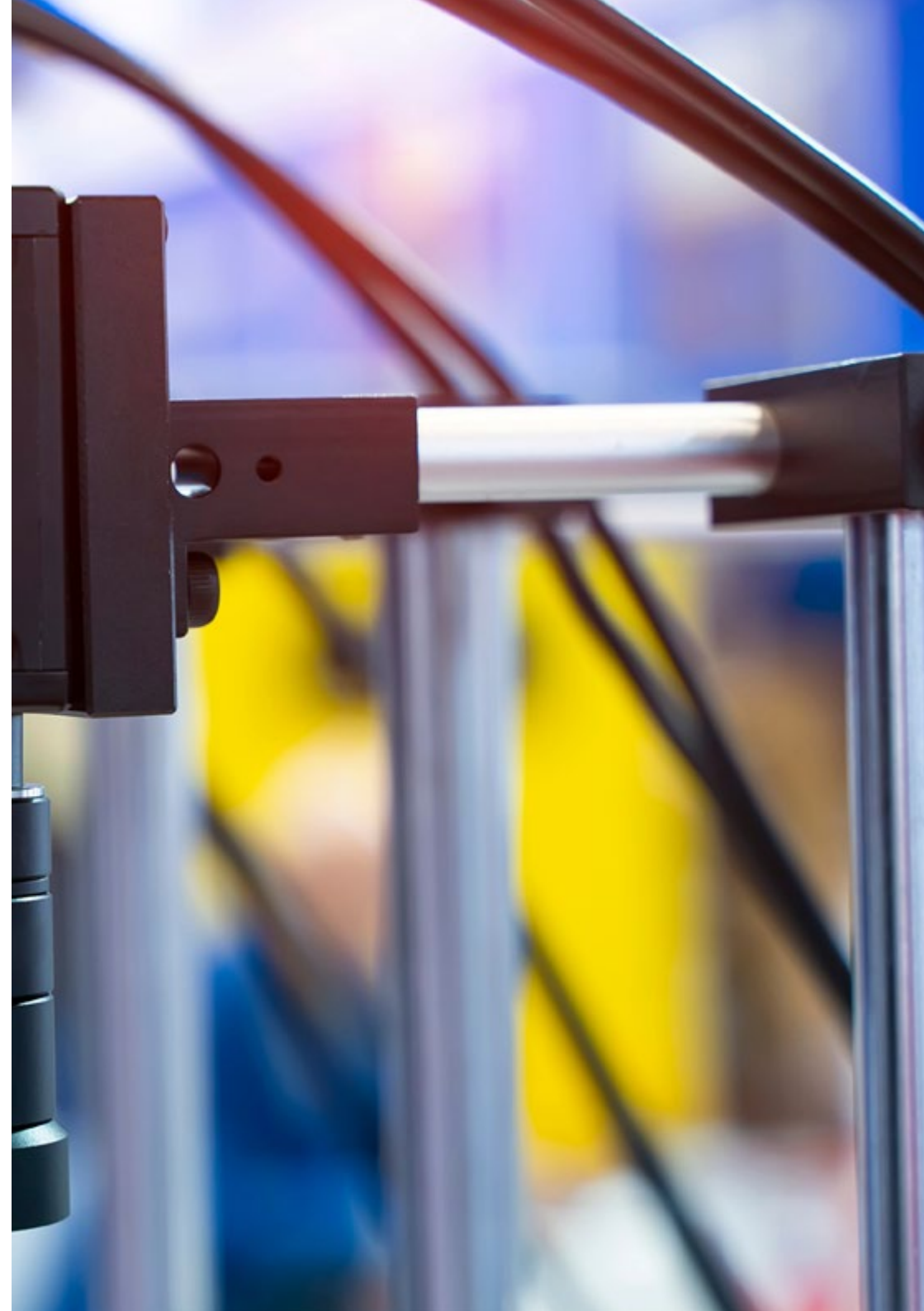
- 18.2. Métricas de evaluación
 - 18.2.1. IOU - *Intersection Over Union*
 - 18.2.2. *Confidence Score*
 - 18.2.3. *Recall*
 - 18.2.4. Precisión
 - 18.2.5. *Recall–Precisión Curve*
 - 18.2.6. *Mean Average Precision* (mAP)
- 18.3. Métodos tradicionales
 - 18.3.1. *Sliding window*
 - 18.3.2. *Viola detector*
 - 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. *Sorttracker*
 - 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 avanzadas 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



Perfecciona tu capacidad de diseño, programación y control de robots mediante algoritmos de visión artificial y aprendizaje automático

04

Objetivos docentes

Este programa en Robótica y Visión Artificial de TECH ha sido diseñado para proporcionar a los profesionales las herramientas avanzadas necesarias para destacar en uno de los campos más dinámicos y transformadores del mundo tecnológico. Este programa integral ofrece una oportunidad única para adquirir habilidades especializadas en áreas clave como la inteligencia artificial, la visión artificial y la automatización, impactando directamente en el desarrollo profesional de sus participantes.



“

Transformar tu carrera y mejorar tus oportunidades en un mercado laboral altamente competitivo es el objetivo principal de este programa absolutamente innovador”



Objetivos generales

- ♦ Desarrollar capacidades para modelar y simular robots aplicando fundamentos matemáticos y tecnologías avanzadas de programación y hardware
- ♦ Analizar y aplicar técnicas de visión artificial y algoritmos de aprendizaje automático para mejorar la percepción y autonomía de los robots
- ♦ Implementar soluciones innovadoras en automatización industrial, evaluando los avances tecnológicos y superando los límites actuales de las aplicaciones robóticas
- ♦ Diseñar sistemas de percepción y procesamiento de imágenes en 3D y redes neuronales, optimizando su uso en entornos reales y aplicaciones específicas



Explora un programa de especialización diseñado para llevarte a la vanguardia de la alta dirección en el campo de la robótica y la inteligencia artificial”





Objetivos específicos

Módulo 1. Robótica. Diseño y modelado de robots

- ♦ Aplicar herramientas y técnicas de modelado para diseñar robots con diferentes grados de complejidad
- ♦ Desarrollar habilidades en el uso de software de diseño asistido por computadora para crear modelos de robots funcionales

Módulo 2. Agentes inteligentes. Aplicación de la Inteligencia Artificial a robots y softbots

- ♦ Comprender los principios fundamentales de los agentes inteligentes y su relación con la robótica
- ♦ Aplicar técnicas de inteligencia artificial, como algoritmos de aprendizaje automático, en la programación de robots y softbots

Módulo 3. Deep Learning

- ♦ Comprender las redes neuronales profundas y su uso en la solución de problemas complejos en Robótica
- ♦ Implementar modelos de *deep learning* en robots para mejorar su capacidad de aprendizaje y toma de decisiones autónomas

Módulo 4. La Robótica en la automatización de procesos industriales

- ♦ Analizar cómo la Robótica mejora la eficiencia, la precisión y la seguridad en los procesos industriales
- ♦ Desarrollar soluciones Robóticas para automatizar tareas repetitivas y complejas en entornos industriales

Módulo 5. Sistemas de control automático en Robótica

- ♦ Estudiar los principios de control PID y otros algoritmos de control utilizados en Robótica
- ♦ Aplicar sistemas de control en robots para mejorar su rendimiento, estabilidad y precisión en diversas tareas

Módulo 6. Algoritmos de planificación en robots

- ♦ Explorar los algoritmos de planificación utilizados para la navegación y toma de decisiones de los robots
- ♦ Desarrollar habilidades en la implementación de algoritmos como A*, D* y otros métodos de planificación de rutas en robots móviles

Módulo 7. Visión artificial

- ♦ Comprender los principios de la visión artificial y su importancia en la Robótica
- ♦ Analizar los algoritmos de procesamiento de imágenes y cómo los robots pueden utilizar cámaras para percibir su entorno

Módulo 8. Aplicaciones y estado del arte

- ♦ Analizar las aplicaciones actuales de la Robótica y la Visión Artificial en diversos sectores industriales
- ♦ Estudiar los avances recientes en Robótica y Visión Artificial, y cómo estas tecnologías están transformando la industria

Módulo 9. Técnicas de Visión Artificial en Robótica: procesamiento y análisis de imágenes

- ♦ Aplicar técnicas de procesamiento y análisis de imágenes para mejorar la percepción de los robots
- ♦ Desarrollar soluciones para que los robots interpreten imágenes en tiempo real y tomen decisiones basadas en esa información

Módulo 10. Sistemas de percepción visual de robots con aprendizaje automático

- ♦ Implementar técnicas de aprendizaje supervisado y no supervisado para mejorar la capacidad de los robots de reconocer objetos y patrones
- ♦ Desarrollar sistemas autónomos que puedan aprender y adaptarse a nuevos entornos mediante el uso de Visión Artificial

Módulo 11. SLAM visual. Localización de robots y mapeo simultáneo Mediante Técnicas de Visión Artificial

- ♦ Aplicar técnicas de Visión Artificial para permitir que los robots se localicen y mapeen su entorno simultáneamente
- ♦ Desarrollar algoritmos de SLAM visual para mejorar la autonomía y precisión de los robots en entornos dinámicos

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

- ♦ Desarrollar aplicaciones de robótica que utilicen estas tecnologías para mejorar la experiencia de usuario y la eficacia operativa
- ♦ Mejorar la simulación y visualización de entornos robóticos

Módulo 13. Sistemas de comunicación e interacción con robots

- ♦ Implementar protocolos de comunicación eficientes y seguros en robots autónomos y colaborativos
- ♦ Desarrollar interfaces de usuario que faciliten la interacción con robots en diversos entornos

Módulo 14. Procesado digital de imágenes

- ♦ Comprender los principios del procesamiento digital de imágenes y su aplicación en la Robótica
- ♦ Aplicar técnicas de preprocesado, mejora y filtrado de imágenes para mejorar la percepción visual en robots

Módulo 15. Procesado digital de imágenes avanzado

- ♦ Implementar métodos avanzados para la reconstrucción de imágenes y la fusión de datos en robots
- ♦ Desarrollar soluciones de Visión Artificial que mejoren la capacidad de los robots para comprender y reaccionar ante su entorno

Módulo 16. Procesado de imágenes 3D

- ♦ Aplicar técnicas de reconstrucción 3D y visualización para mejorar la percepción del entorno de los robots
- ♦ Desarrollar aplicaciones de robótica que utilicen imágenes 3D para tareas complejas, como la manipulación de objetos

Módulo 17. Redes convolucionales y clasificación de imágenes

- ♦ Aplicar CNN para que los robots reconozcan y clasifiquen objetos en su entorno
- ♦ Desarrollar soluciones basadas en *deep learning* para mejorar la precisión y eficiencia en la clasificación de imágenes

Módulo 18. Detección de objetos

- ♦ Implementar algoritmos de detección en tiempo real para identificar y rastrear objetos en el entorno del robot
- ♦ Desarrollar sistemas de Visión Artificial para que los robots realicen tareas como el agarre, clasificación y seguimiento de objetos

Módulo 19. Segmentación de Imágenes con *Deep Learning*

- ♦ Implementar redes neuronales profundas para segmentar imágenes de forma precisa y eficiente
- ♦ Desarrollar soluciones de Visión Artificial para que los robots realicen tareas complejas de segmentación en entornos dinámicos

Módulo 20. Segmentación de imágenes avanzadas y técnicas avanzadas de visión por computador

- ♦ Aplicar métodos de visión por computador avanzados para mejorar la capacidad de los robots en entornos no estructurados
- ♦ Desarrollar soluciones de Visión Artificial para robots que requieren segmentación precisa de imágenes en situaciones complejas

05

Salidas profesionales

Al completar este programa, los profesionales adquirirán una comprensión profunda de las estrategias pedagógicas más efectivas para atender a personas con discapacidades y necesidades educativas especiales. Estarán capacitados para diseñar e implementar adaptaciones curriculares que fomenten la participación activa y significativa de todos los estudiantes en el aula regular, promoviendo una educación inclusiva de calidad. Este programa no solo mejora la formación técnica de los egresados, sino que también amplía sus perspectivas laborales, preparándolos para asumir roles especializados como Terapeuta Ocupacional. Con un enfoque basado en la evidencia, los participantes podrán generar un impacto positivo en los resultados educativos y sociales, fortaleciendo su perfil profesional en el ámbito educativo y terapéutico.



“

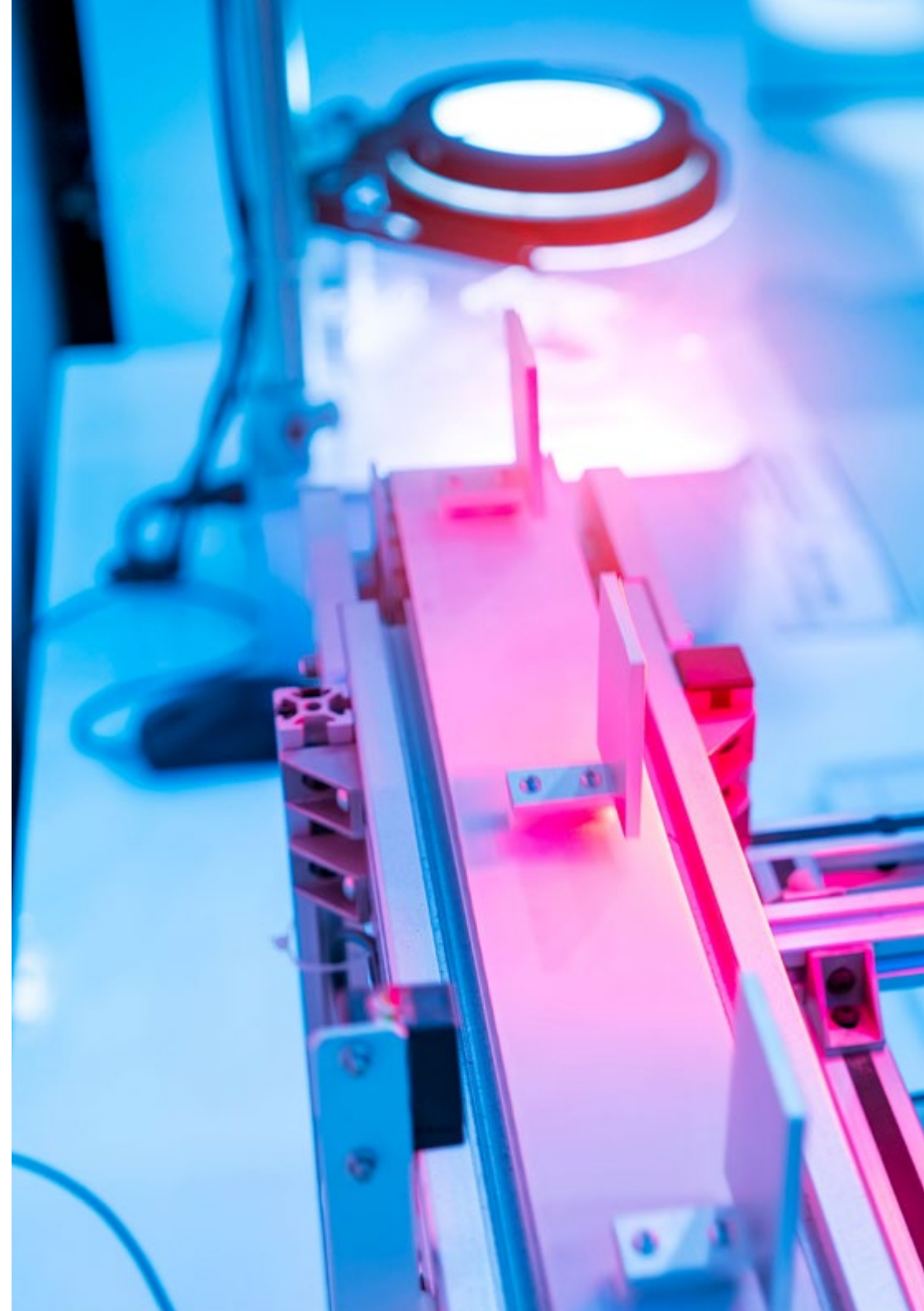
Implementarás enfoques fundamentados en la evidencia para optimizar los resultados educativos de las personas con necesidades especiales”

Perfil del egresado

El egresado del programa en Robótica y Visión Artificial es un profesional altamente capacitado para diseñar, desarrollar e implementar soluciones tecnológicas avanzadas en robótica y visión artificial. Posee un profundo conocimiento de algoritmos, metodologías innovadoras y herramientas tecnológicas necesarias para impulsar la automatización y la inteligencia artificial en diversos sectores. Además, está preparado para liderar proyectos tecnológicos, colaborar con equipos multidisciplinarios y actuar como enlace estratégico entre la innovación tecnológica y las necesidades industriales, promoviendo el desarrollo de soluciones eficientes y sostenibles.

Integrarás conocimiento teórico y habilidades prácticas en robótica, visión artificial y desarrollo de tecnologías innovadoras.

- ♦ **Comunicación Eficaz:** Desarrollarás habilidades para transmitir ideas de manera clara y efectiva, adaptando tu lenguaje y estilo comunicativo a diferentes audiencias y niveles de comprensión
- ♦ **Gestión de Proyectos y Recursos:** Adquirirás la capacidad de organizar y gestionar proyectos tecnológicos de manera eficiente, incluyendo la planificación del tiempo, la coordinación de actividades y la resolución de desafíos
- ♦ **Pensamiento Crítico y Resolución de Problemas:** Desarrollarás la habilidad de aplicar el pensamiento crítico para analizar problemas tecnológicos complejos, identificar soluciones viables y diseñar estrategias innovadoras
- ♦ **Competencia Digital:** En un entorno altamente tecnológico, manejarás herramientas avanzadas para la implementación de sistemas, el análisis de datos y la creación de soluciones interactivas en robótica y visión artificial





Después de realizar el Grand Master de Formación Permanente, podrás desempeñar tus conocimientos y habilidades en los siguientes cargos:

- 1. Director de Proyectos Tecnológicos:** experto en la gestión y dirección de programas y equipos dedicados al desarrollo de soluciones en robótica y visión artificial.
- 2. Ingeniero en Robótica:** profesional especializado en el diseño, desarrollo e implementación de sistemas robóticos avanzados para diversos sectores.
- 3. Especialista en Visión Artificial:** experto en el desarrollo de tecnologías de procesamiento de imágenes y análisis visual aplicado a entornos industriales, médicos y comerciales.
- 4. Investigador en Inteligencia Artificial:** profesional centrado en la investigación, diseño y mejora de algoritmos de aprendizaje automático y técnicas innovadoras para su aplicación en robótica.
- 5. Coordinador de Innovación Tecnológica:** encargado de supervisar y coordinar proyectos relacionados con la integración de nuevas tecnologías en procesos industriales y académicos.
- 6. Desarrollador de Sistemas Autónomos:** especialista en la creación de sistemas robóticos autónomos para tareas complejas en entornos dinámicos.
- 7. Consultor en Transformación Digital:** experto en asesorar a empresas e instituciones en la implementación de soluciones basadas en robótica e inteligencia artificial.
- 8. Especialista en Automatización Industrial:** profesional dedicado al diseño, programación y mantenimiento de sistemas de control y automatización en procesos industriales.
- 9. Ingeniero en Percepción y Sensores:** enfocado en el desarrollo e integración de sistemas de percepción basados en sensores avanzados y visión artificial.

06

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 intensivo 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

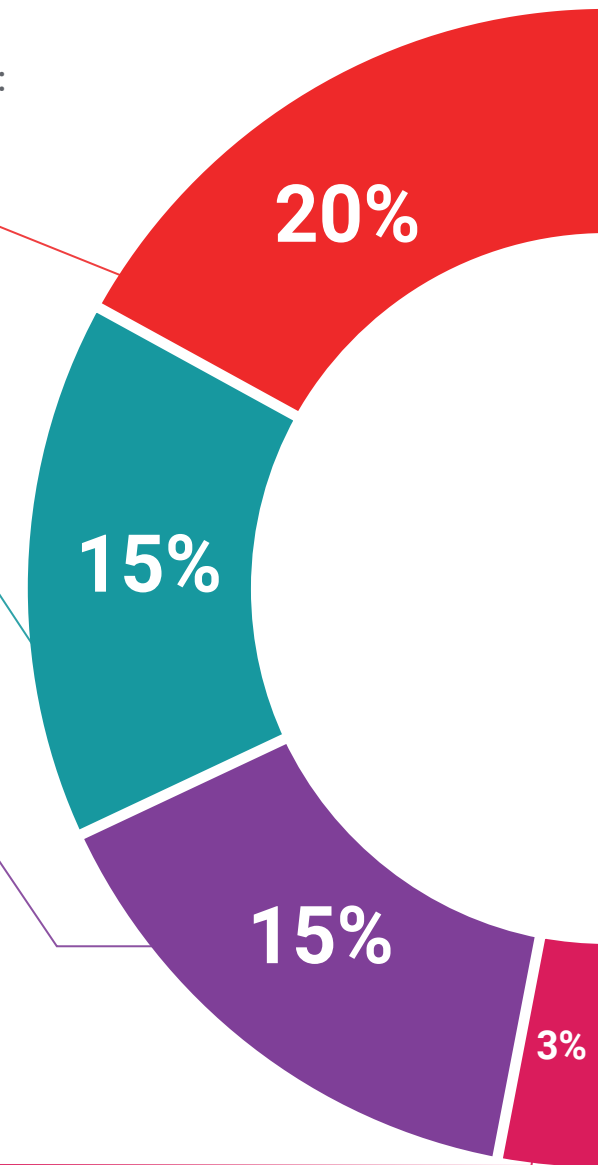
Presentamos los contenidos de manera atractiva y dinámica en píldoras multimedia que incluyen audio, vídeos, imágenes, esquemas y mapas conceptuales con el fin de afianzar el conocimiento.

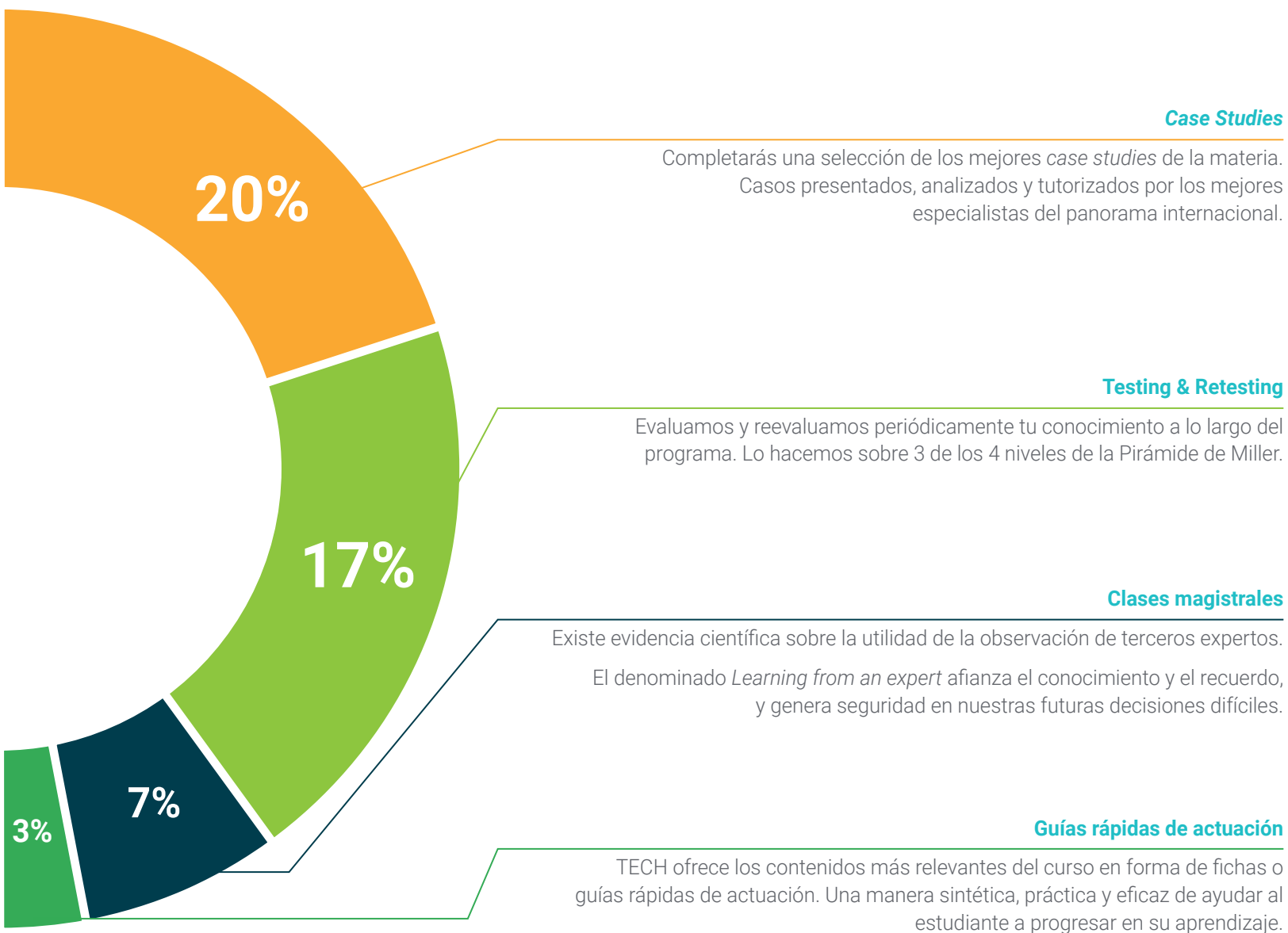
Este sistema exclusivo educativo para la presentación de contenidos multimedia fue premiado por Microsoft como "Caso de éxito en Europa".



Lecturas complementarias

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





07

Cuadro docente

En la búsqueda de la máxima calidad educativa, TECH proporciona al alumnado un programa elaborado por un excelente equipo de especialistas en el campo tecnológico. Así, el egresado cuenta con la garantía de poder acceder a la información más rigurosa para la gestión y puesta en marcha de cualquier proyecto tecnológico. Además, la dilatada experiencia profesional en empresas líderes, le permitirá incorporar las metodologías de trabajo más efectivas y crecer en un sector pujante.



“

*Triunfa de la mano de los mejores
expertos en la planificación y coordinación
de Proyectos Tecnológicos”*

Director Invitado Internacional

Seshu Motamarri es un experto en **automatización y robótica** con más de 20 años de **experiencia** en diversas industrias como el **comercio electrónico, automotriz, petróleo y gas, alimentación y farmacéutica**. A lo largo de su carrera, se ha especializado en la **gestión de ingeniería** e innovación y en la implementación de nuevas tecnologías, siempre buscando soluciones **escalables y eficientes**. También, ha hecho importantes contribuciones en la introducción de productos y soluciones que optimizan tanto la seguridad como la productividad en **complejos entornos industriales**.

Asimismo, ha ocupado cargos clave, incluyendo **Director Sénior de Automatización y Robótica en 3M**, donde lidera equipos multifuncionales para desarrollar e implementar soluciones avanzadas de automatización. En Amazon, su rol como **Líder Técnico** lo llevó a gestionar proyectos que mejoraron significativamente la cadena de suministro global, como el sistema de ensacado semiautomático "SmartPac" y la solución robótica de **recolección y estiba inteligente**. Sus habilidades en gestión de proyectos, planificación operativa y desarrollo de productos le han permitido generar grandes resultados en proyectos de alta envergadura.

A nivel internacional, es reconocido por sus logros en Informática. Ha sido galardonado con el prestigioso premio **Door Desk de Amazon**, entregado por Jeff Bezos, y ha recibido el premio a la **Excelencia en Seguridad en Manufactura**, reflejando su enfoque práctico ingeniero. Además, ha sido un **"Bar Raiser"** en Amazon, participando en más de **100 entrevistas** como evaluador objetivo en el proceso de contratación.

Además, cuenta con varias patentes y publicaciones en **ingeniería eléctrica** y seguridad funcional, lo que refuerza su impacto en el **desarrollo de tecnologías avanzadas**. Sus proyectos han sido implementados a nivel global, destacando en regiones como Norteamérica, Europa, Japón e India, donde ha impulsado la adopción de soluciones sostenibles en los sectores industriales y de **comercio electrónico**.



D. Motamarri, Seshu

- Director Sénior de Tecnología de Fabricación Global en 3M, Arkansas, Estados Unidos
- Director de Automatización y Robótica en Tyson Foods
- Gerente de Desarrollo de Hardware III, en Amazon
- Líder de Automatización en Corning Incorporated
- Fundador y miembro de Quest Automation LLC
- Maestría en Ciencias (MS), Ingeniería Eléctrica y Electrónica en Universidad de Houston
- Licenciatura en Ingeniería (B.E.), Ingeniería Eléctrica y Electrónica en Universidad de Andhra
- Certificación en Maquinaria, Grupo TÜV Rheinland



Gracias a TECH podrás aprender con los mejores profesionales del mundo"

Dirección



Dr. Ramón Fabresse, Felipe

- ♦ Ingeniero de 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



D. Redondo Cabanillas, Sergio

- ♦ Especialista en Investigación y Desarrollo en Visión Artificial en BCN Vision
- ♦ Jefe de Equipo de Desarrollo y *Backoffice* en BCN Vision
- ♦ Director de Proyectos y Desarrollo de Soluciones de Visión Artificial
- ♦ Técnico de Sonido en Media Arts Studio
- ♦ Ingeniería Técnica en Telecomunicaciones con Especialidad en Imagen y Sonido por la Universidad Politécnica de Catalunya
- ♦ Graduado en Inteligencia Artificial aplicada a la Industria por la Universidad Autónoma de Barcelona
- ♦ Ciclo formativo de Grado Superior en Sonido por CP Villar

Profesores

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 consultor 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. Quasar Scence Resources
- ♦ 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

Dr. 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

- ♦ Ingeniero de Telecomunicaciones con especialidad en Robótica
- ♦ 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. 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. Gutiérrez Olabarría, José Ángel

- ♦ Dirección de Proyectos, Análisis y Diseño de Software y Programación en C de Aplicaciones de Control de Calidad e Informática Industrial
- ♦ Ingeniero especialista en Visión Artificial y Sensores
- ♦ Responsable de Mercado del Sector Siderometalúrgico, desempeñando funciones de Contacto con el Cliente, Contratación, Planes de Mercado y Cuentas Estratégicas
- ♦ Ingeniero Informático por la Universidad de Deusto
- ♦ Máster en Robótica y Automatización por ETSII/IT de Bilbao
- ♦ Diploma de Estudios Avanzados en Programa de Doctorado de Automática y Electrónica por ETSII/IT de Bilbao

D. Enrich Llopart, Jordi

- ♦ Director Tecnológico de 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

Dña. Riera i Marín, Meritxell

- ♦ Desarrolladora de Sistemas Deep Learning en Sycai Medical
- ♦ Investigadora en Centre National de la Recherche Scientifique (CNRS), Francia
- ♦ Ingeniera de Software en Zhilabs
- ♦ IT *Technician*, Mobile World Congress
- ♦ Ingeniera de Software en Avanade
- ♦ Ingeniería de Telecomunicaciones por la Universidad Politécnica de Cataluña
- ♦ *Máster of Science: Spécialité Signal, Image, Systèmes Embarqués, Automatique* (SISEA) por IMT Atlantique, Francia
- ♦ Máster en Ingeniería de Telecomunicaciones por la Universidad Politécnica de Cataluña

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
- ♦ 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
- ♦ Ingeniero Industrial Superior por la Universidad Miguel Hernández

D. Higón Martínez, Felipe

- ♦ Ingeniero en Electrónica, Telecomunicaciones e Informática
- ♦ Ingeniero de Validación y Prototipos
- ♦ Ingeniero de Aplicaciones
- ♦ Ingeniero de Soporte
- ♦ Máster en Inteligencia Artificial Avanzada y Aplicada por IA3
- ♦ Ingeniero Técnico en Telecomunicaciones
- ♦ Licenciado en Ingeniería Electrónica por la Universidad de Valencia

Dña. García Moll, Clara

- ♦ Ingeniera en Computación Visual Junior en LabLENI
- ♦ Ingeniera de Visión por Computadora. Satellogic
- ♦ Desarrolladora Full Stack. Grupo 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
- ♦ Ingeniero Junior en Sogeti
- ♦ Graduado en Ingeniería de Sistemas Audiovisuales en la Universitat Politècnica de Catalunya
- ♦ MSc en Computer Vision en la Universitat Autònoma de Barcelona
- ♦ Graduado en Ciencias de la Computación en Aalto University
- ♦ Graduado en Sistemas Audiovisuales. UPC – ETSETB Telecom BCN

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. Solé Gómez, Àlex

- ♦ Investigador en Vicomtech en el Departamento de Intelligent Security Video Analytics
- ♦ MSc en *Telecommunications Engineering*, mención en Sistemas Audiovisuales, por la Universidad Politécnica de Cataluña
- ♦ BSc en *Telecommunications Technologies and Services Engineering*, mención en Sistemas Audiovisuales, por la Universidad Politécnica de Cataluña

D. Olivo García, Alejandro

- ♦ Vision Application Engineer en Bcnvision
- ♦ Grado en Ingeniería de Tecnologías Industriales por la Escuela Técnica Superior de Ingeniería Industrial de la Universidad Politécnica de Cartagena
- ♦ Máster en Ingeniería Industrial por la Escuela Técnica Superior de Ingeniería Industrial de la Universidad Politécnica de Cartagena
- ♦ Beca Cátedra de Investigación por la empresa MTorres
- ♦ Programación en C# .NET en Aplicaciones de Visión Artificial

08

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 Universidad.



“

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

Este **Grand Master en Robótica y Visión Artificial** contiene el programa más completo y actualizado del mercado.

Tras la superación de la evaluación, el alumno recibirá por correo postal* con acuse de recibo su correspondiente título de **Grand Master** emitido por **TECH Universidad**.

Este título expedido por **TECH Universidad** expresará la calificación que haya obtenido en el Grand Master, y reunirá los requisitos comúnmente exigidos por las bolsas de trabajo, oposiciones y comités evaluadores de carreras profesionales.

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

Modalidad: **No escolarizada (100% en línea)**

Duración: **2 años**



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



Grand Master

Robótica y Visión Artificial

- » Modalidad: No escolarizada (100% en línea)
- » Duración: 2 años
- » Titulación: TECH Universidad
- » Horario: a tu ritmo
- » Exámenes: online

Grand Master

Robótica y Visión Artificial

