

Experto Universitario

Sistemas de Percepción Visual de
Robots con Aprendizaje Automático



Experto Universitario

Sistemas de Percepción Visual de Robots con Aprendizaje Automático

- » Modalidad: No escolarizada (100% en línea)
- » Duración: 6 meses
- » Titulación: TECH Universidad
- » Horario: a tu ritmo
- » Exámenes: online

Acceso web: www.techtute.com/ingenieria/experto-universitario/experto-sistemas-percepcion-visual-robots-aprendizaje-automatico



Índice

01

Presentación

pág. 4

02

Objetivos

pág. 8

03

Dirección del curso

pág. 12

04

Estructura y contenido

pág. 18

05

Metodología de estudio

pág. 24

06

Titulación

pág. 34

01

Presentación

El progresivo avance de la tecnología ha propiciado que la Robótica forme parte del día a día del ser humano, siendo en ocasiones imperceptible el gran avance que ha supuesto la Robótica en la vida de las personas. Los robots autónomos han ganado peso, pero su desarrollo supone un conocimiento extenso donde el ingeniero es una de las piezas claves en su creación. Esta titulación 100% online ofrece al alumnado un extenso aprendizaje sobre la complejidad de los algoritmos en la inteligencia artificial, la movilidad y la autonomía de las máquinas. Todo ello con una metodología *Relearning* y una biblioteca de recursos multimedia que facilitad la cimentación sólida de conceptos.



“

*Sé el experto ingeniero en Robótica que
toda empresa desea tener en su equipo.
Matricúlate ahora”*

Todo robot autónomo capaz de navegar debe proporcionar los mecanismos que den respuesta a preguntas fundamentales como: ¿dónde estoy?, ¿dónde quiero ir? y ¿cómo llego a ese lugar? Este Experto Universitario proporciona al ingeniero el conocimiento y las herramientas tecnológicas actuales empleadas para dar respuesta a estas preguntas y propulsar su carrera profesional en este campo.

Debido a las altas capacidades y la complejidad de los algoritmos de inteligencia artificial es fundamental dominar esta materia para poder enfrentarse con éxito a esta tecnología. El equipo docente especializado encargado de impartir esta enseñanza acompañará al alumnado en este recorrido para que logre con solvencia sus objetivos profesionales.

Este programa impartido en su totalidad en modalidad online abarcará uno de los aspectos claves en el área de la autonomía de los robots, la visión artificial. Las diferentes arquitecturas, usos de las redes neuronales profundas, los problemas de visión 2D y 3D tendrán su amplio espacio en esta titulación universitaria.

Una excelente oportunidad para el profesional de la ingeniería que desee una especialización en una industria en auge y con amplias salidas laborales. Todo ello con un sistema de aprendizaje que facilita la adquisición de una especialización y compatibilizarla a su vez con las responsabilidades personales gracias a la ausencia de horarios fijos para acceder a todo el contenido de la titulación. Así, el alumnado tan solo necesita un dispositivo con conexión a internet para conectarse a la plataforma y empezar en cualquier hora del día en una enseñanza universitaria que impulsará su trayectoria profesional.

El programa incluye la participación de un Director Invitado Internacional, cuyo prestigio global se debe a su impresionante trayectoria profesional. Ofrecerá *Masterclasses* enfocadas en Sistemas de Percepción Visual de Robots.

Este **Experto Universitario en Sistemas de Percepción Visual de Robots con Aprendizaje Automático** contiene el programa universitario más completo y actualizado del mercado.

Sus características más destacadas son:

- ♦ El desarrollo de casos prácticos presentados por expertos en Ingeniería Robótica
- ♦ Los contenidos gráficos, esquemáticos y eminentemente prácticos con los que está concebido 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
- ♦ 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



Potencia tu carrera profesional con la colaboración de un Director Invitado Internacional, quien ofrecerá Masterclasses de excelente nivel, en el campo del aprendizaje automático

“

Tienes la oportunidad de progresar en un campo en auge. Matricúlate y perfecciona tus conocimientos en Inteligencia Artificial”

El programa incluye, en su cuadro docente, a profesionales del sector que vierten en esta capacitación 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 una capacitación inmersiva programada para entrenarse ante situaciones reales.

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

La biblioteca de recursos multimedia de este Experto Universitario te proporciona un contenido vanguardista y de gran utilidad para tu carrera profesional.

Adquiere un aprendizaje que se llevará a realizar de modo óptimo el despliegue de Redes Neuronales en Aplicaciones Reales.



02 Objetivos

Este Experto Universitario proporciona al alumnado durante los 6 meses de duración una enseñanza online que le permitirá especializarse en un área donde será capaz de desarrollar implementaciones concretas de algoritmos de inteligencia artificial, aplicar las herramientas de procesamiento de información visual o desarrollar los fundamentos matemáticos para el modelado cinemático y dinámico de robots. Todo ello gracias a una amplia biblioteca de recursos multimedia y lecturas esenciales para dominar por completo esta área.





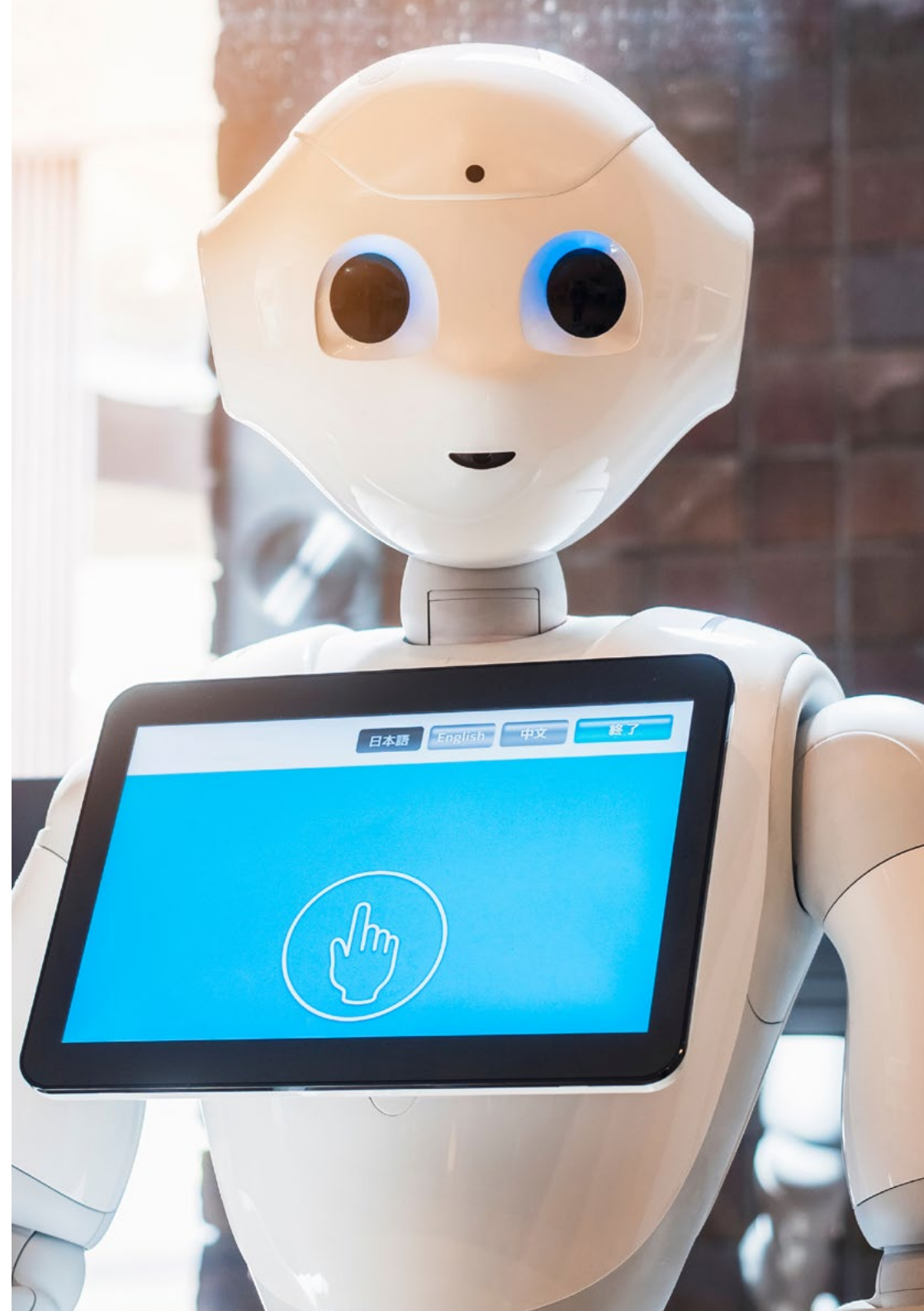
“

Gracias a las simulaciones de casos reales adquirirás un conocimiento útil para poner en práctica con tu próximo proyecto en Robótica”



Objetivos generales

- ◆ Desarrollar los fundamentos matemáticos para el modelado cinemático y dinámico de robots
- ◆ Profundizar en el uso de tecnologías específicas para la creación de arquitecturas para robots, modelado de robots y simulación
- ◆ Generar conocimiento especializado sobre Inteligencia Artificial
- ◆ Desarrollar las tecnologías y dispositivos más utilizados en la automatización industrial
- ◆ Identificar los límites de las técnicas actuales para identificar los cuellos de botella en las aplicaciones robóticas





Objetivos específicos

Módulo 1. 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
- ♦ Determinar las aplicaciones de las técnicas avanzadas de Inteligencia Artificial sobre Agentes Inteligentes
- ♦ Demostrar la fuerte conexión entre Robótica e Inteligencia Artificial
- ♦ Establecer las necesidades y desafíos que presenta la Robótica y que pueden ser solucionados con algoritmos inteligentes
- ♦ Desarrollar implementaciones concretas de algoritmos de Inteligencia Artificial
- ♦ Identificar los algoritmos de Inteligencia Artificial que se encuentran establecidos en la sociedad actual y su impacto en la vida diaria

Módulo 2. 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
- ♦ Determinar las técnicas que permiten extraer información a partir de datos de sensores
- ♦ Aplicar las herramientas de procesamiento de información visual
- ♦ Diseñar algoritmos de tratamiento digital de imágenes
- ♦ Analizar y predecir el efecto de cambios de parámetros en los resultados de los algoritmos
- ♦ Evaluar y validar los algoritmos desarrollados en función de los resultados

Módulo 3. 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
- ♦ Reusar redes neuronales existentes en aplicaciones nuevas usando *Transfer Learning*
- ♦ Identificar los nuevos campos de aplicación de redes neuronales generativas
- ♦ Analizar el uso de las técnicas de aprendizaje en otros campos de la Robótica como la localización y el mapeo
- ♦ Desarrollar las tecnologías actuales en la nube para desarrollar tecnología basada en redes neuronales
- ♦ Examinar el despliegue de sistemas de visión por aprendizaje en sistemas reales y embebidos



Accede a las técnicas de aprendizaje automático más empleados actualmente en la industria"

03

Dirección del curso

TECH mantiene en todas sus titulaciones una enseñanza de calidad al alcance de todos. Para ello, selecciona cuidadosamente al profesorado que las imparte. Así, el alumnado en este programa cuenta con un equipo de profesionales ingenieros y con una dilatada experiencia en el sector de la Robótica. El saber que vierten en las 450 horas lectivas que comprenden este Experto Universitario será de gran utilidad y aplicación para el alumnado que busca una proyección laboral en este campo.





“

Avanza en tu carrera profesional con un equipo docente que te aportará toda su experiencia en el campo de la Robótica”

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

Profesores

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

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



“

Aprovecha la oportunidad para conocer los últimos avances en esta materia para aplicarla a tu práctica diaria”

04

Estructura y contenido

El equipo docente implicado en la elaboración de este programa 100% online ha confeccionado un plan de estudio donde el alumnado se sumergirá en la aplicación de la Inteligencia Artificial a robots y *Softbots* y en la mejora de la percepción visual de los robots a través de las principales técnicas y herramientas empleadas para lograr un Aprendizaje Automático. Los vídeos en detalle de cada tema aportado por los profesionales que imparten esta enseñanza facilitarán el aprendizaje. Asimismo, el alumnado dispondrá de todo el temario desde el inicio de la titulación lo que le permitirá la distribución de la carga lectiva según sus necesidades.



“

*Matricúlate ya y aprende en este
Experto Universitario con los mejores
especialistas en Robótica”*

Módulo 1. Agentes inteligentes. Aplicación de la Inteligencia Artificial a robots y *Softbots*

- 1.1. Agentes inteligentes e Inteligencia Artificial
 - 1.1.1. Robots inteligentes. Inteligencia Artificial
 - 1.1.2. Agentes inteligentes
 - 1.1.2.1. Agentes hardware. Robots
 - 1.1.2.2. Agentes software. *Softbots*
 - 1.1.3. Aplicaciones a la Robótica
- 1.2. Conexión cerebro-algoritmo
 - 1.2.1. Inspiración biológica de la Inteligencia Artificial
 - 1.2.2. Razonamiento implementado en algoritmos. Tipología
 - 1.2.3. Explicabilidad de los resultados en los algoritmos de Inteligencia Artificial
 - 1.2.4. Evolución de los algoritmos hasta *Deep Learning*
- 1.3. Algoritmos de búsqueda en el espacio de soluciones
 - 1.3.1. Elementos en la búsqueda en el espacio de soluciones
 - 1.3.2. Algoritmos de búsqueda de soluciones en problemas de Inteligencia Artificial
 - 1.3.3. Aplicaciones de algoritmos de búsqueda y optimización
 - 1.3.4. Algoritmos de búsqueda aplicados a Aprendizaje Automático
- 1.4. Aprendizaje Automático
 - 1.4.1. Aprendizaje automático
 - 1.4.2. Algoritmos de aprendizaje supervisado
 - 1.4.3. Algoritmos de aprendizaje no supervisado
 - 1.4.4. Algoritmos de aprendizaje por refuerzo
- 1.5. Aprendizaje supervisado
 - 1.5.1. Métodos de aprendizaje supervisado
 - 1.5.2. Árboles de decisión para clasificación
 - 1.5.3. Máquinas de soporte de vectores
 - 1.5.4. Redes neuronales artificiales
 - 1.5.5. Aplicaciones del aprendizaje supervisado





- 1.6. Aprendizaje no supervisado
 - 1.6.1. Aprendizaje No Supervisado
 - 1.6.2. Redes de Kohonen
 - 1.6.3. Mapas autoorganizativos
 - 1.6.4. Algoritmo K-medias
- 1.7. Aprendizaje por refuerzo
 - 1.7.1. Aprendizaje por refuerzo
 - 1.7.2. Agentes basados en procesos de Markov
 - 1.7.3. Algoritmos de aprendizaje por refuerzo
 - 1.7.4. Aprendizaje por refuerzo aplicado a Robótica
- 1.8. Redes neuronales artificiales y *Deep Learning*
 - 1.8.1. Redes neuronales artificiales. Tipología
 - 1.8.2. Aplicaciones de redes neuronales
 - 1.8.3. Transformación del *Machine Learning* al *Deep Learning*
 - 1.8.4. Aplicaciones de *Deep Learning*
- 1.9. Inferencia probabilística
 - 1.9.1. Inferencia probabilística
 - 1.9.2. Tipos de inferencia y definición del método
 - 1.9.3. Inferencia bayesiana como caso de estudio
 - 1.9.4. Técnicas de inferencia no paramétricas
 - 1.9.5. Filtros Gaussianos
- 1.10. De la teoría a la práctica: desarrollando un agente inteligente robótico
 - 1.10.1. Inclusión de módulos de aprendizaje supervisado en un agente robótico
 - 1.10.2. Inclusión de módulos de aprendizaje por refuerzo en un agente robótico
 - 1.10.3. Arquitectura de un agente robótico controlado por Inteligencia Artificial
 - 1.10.4. Herramientas profesionales para la implementación del agente inteligente
 - 1.10.5. Fases de la implementación de algoritmos de IA en agentes robóticos

Módulo 2. Técnicas de Visión Artificial en Robótica: procesamiento y análisis de imágenes

- 2.1. La visión por computador
 - 2.1.1. La visión por computador
 - 2.1.2. Elementos de un sistema de visión por computador
 - 2.1.3. Herramientas matemáticas
- 2.2. Sensores ópticos para la Robótica
 - 2.2.1. Sensores ópticos pasivos
 - 2.2.2. Sensores ópticos activos
 - 2.2.3. Sensores no ópticos
- 2.3. Adquisición de imágenes
 - 2.3.1. Representación de imágenes
 - 2.3.2. Espacio de colores
 - 2.3.3. Proceso de digitalización
- 2.4. Geometría de las imágenes
 - 2.4.1. Modelos de lentes
 - 2.4.2. Modelos de cámaras
 - 2.4.3. Calibración de cámaras
- 2.5. Herramientas matemáticas
 - 2.5.1. Histograma de una imagen
 - 2.5.2. Convolución
 - 2.5.3. Transformada de Fourier
- 2.6. Preprocesamiento de imágenes
 - 2.6.1. Análisis de ruido
 - 2.6.2. Suavizado de imágenes
 - 2.6.3. Realce de imágenes
- 2.7. Segmentación de imágenes
 - 2.7.1. Técnicas basadas en contornos
 - 2.7.2. Técnicas basadas en histograma
 - 2.7.3. Operaciones morfológicas
- 2.8. Detección de características en la imagen
 - 2.8.1. Detección de puntos de interés
 - 2.8.2. Descriptores de características
 - 2.8.3. Correspondencias entre características

- 2.9. Sistemas de visión 3D
 - 2.9.1. Percepción 3D
 - 2.9.2. Correspondencia de características entre imágenes
 - 2.9.3. Geometría de múltiples vistas
- 2.10. Localización basada en Visión Artificial
 - 2.10.1. El problema de la localización de robots
 - 2.10.2. Odometría visual
 - 2.10.3. Fusión sensorial

Módulo 3. Sistemas de percepción visual de robots con Aprendizaje Automático

- 3.1. Métodos de aprendizaje no supervisados aplicados a la Visión Artificial
 - 3.1.1. *Clustering*
 - 3.1.2. PCA
 - 3.1.3. *Nearest Neighbors*
 - 3.1.4. *Similarity and Matrix Decomposition*
- 3.2. Métodos de aprendizaje supervisados aplicados a la Visión Artificial
 - 3.2.1. Concepto "Bag of Words"
 - 3.2.2. Máquina de soporte de vectores
 - 3.2.3. *Latent Dirichlet Allocation*
 - 3.2.4. Redes neuronales
- 3.3. Redes neuronales profundas: estructuras, *Backbones* y *Transfer Learning*
 - 3.3.1. Capas generadoras de *Features*
 - 3.3.1.1. VGG
 - 3.3.1.2. Densenet
 - 3.3.1.3. ResNet
 - 3.3.1.4. Inception
 - 3.3.1.5. GoogLeNet
 - 3.3.2. *Transfer Learning*
 - 3.3.3. Los datos. Preparación para el entrenamiento
- 3.4. Visión Artificial con aprendizaje profundo I: detección y segmentación
 - 3.4.1. YOLO y SSD diferencias y similitudes
 - 3.4.2. Unet
 - 3.4.3. Otras estructuras



- 3.5. Visión Artificial con aprendizaje profundo II: *Generative Adversarial Networks*
 - 3.5.1. Superresolución de imágenes usando GAN
 - 3.5.2. Creación de Imágenes realistas
 - 3.5.3. *Scene Understanding*
- 3.6. Técnicas de aprendizaje para la localización y mapeo en la Robótica móvil
 - 3.6.1. Detección de cierre de bucle y relocalización
 - 3.6.2. *Magic Leap*. *Super Point* y *Super Glue*
 - 3.6.3. *Depth from Monocular*
- 3.7. Inferencia bayesiana y modelado 3D
 - 3.7.1. Modelos bayesianos y aprendizaje "clásico"
 - 3.7.2. Superficies implícitas con procesos gaussianos (GPIS)
 - 3.7.3. Segmentación 3D usando GPIS
 - 3.7.4. Redes neuronales para el modelado de superficies 3D
- 3.8. Aplicaciones *End-to-End* de las redes neuronales profundas
 - 3.8.1. Sistema *End-to-End*. Ejemplo de identificación de personas
 - 3.8.2. Manipulación de objetos con sensores visuales
 - 3.8.3. Generación de movimientos y planificación con sensores visuales
- 3.9. Tecnologías en la nube para acelerar el desarrollo de algoritmos de *Deep Learning*
 - 3.9.1. Uso de GPU para el *Deep Learning*
 - 3.9.2. Desarrollo ágil con Google *Colab*
 - 3.9.3. GPUs remotas, Google Cloud y AWS
- 3.10. Despliegue de redes neuronales en aplicaciones reales
 - 3.10.1. Sistemas embebidos
 - 3.10.2. Despliegue de redes neuronales. Uso
 - 3.10.3. Optimizaciones de redes en el despliegue, ejemplo con TensorRT

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 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

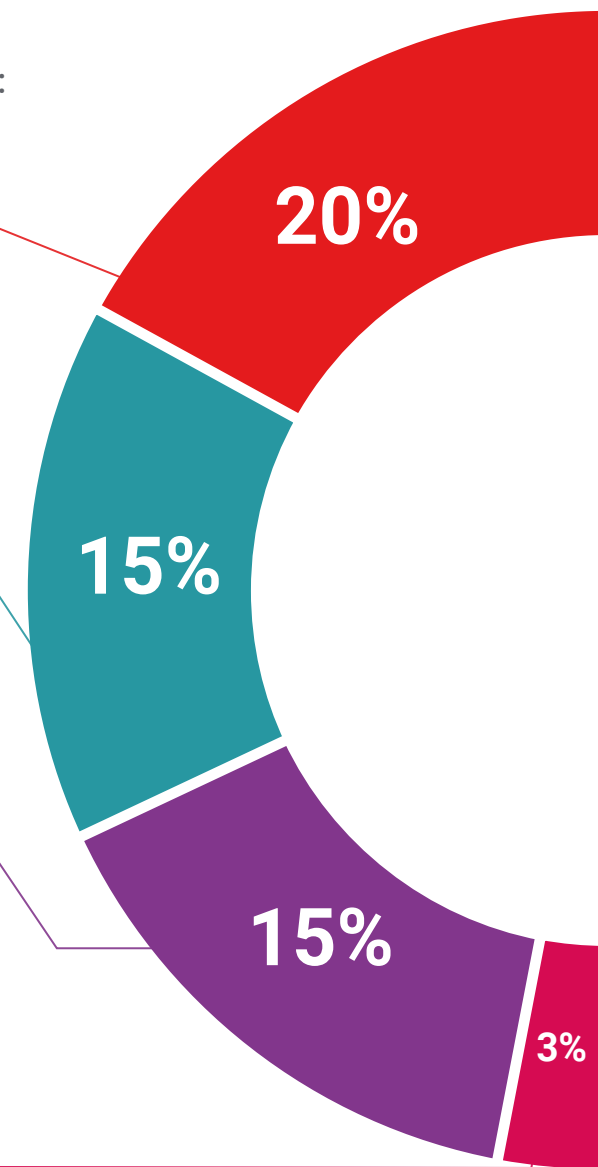
Presentamos los contenidos de manera atractiva y dinámica en píldoras multimedia que incluyen audio, vídeos, imágenes, esquemas y mapas conceptuales con el fin de afianzar el conocimiento.

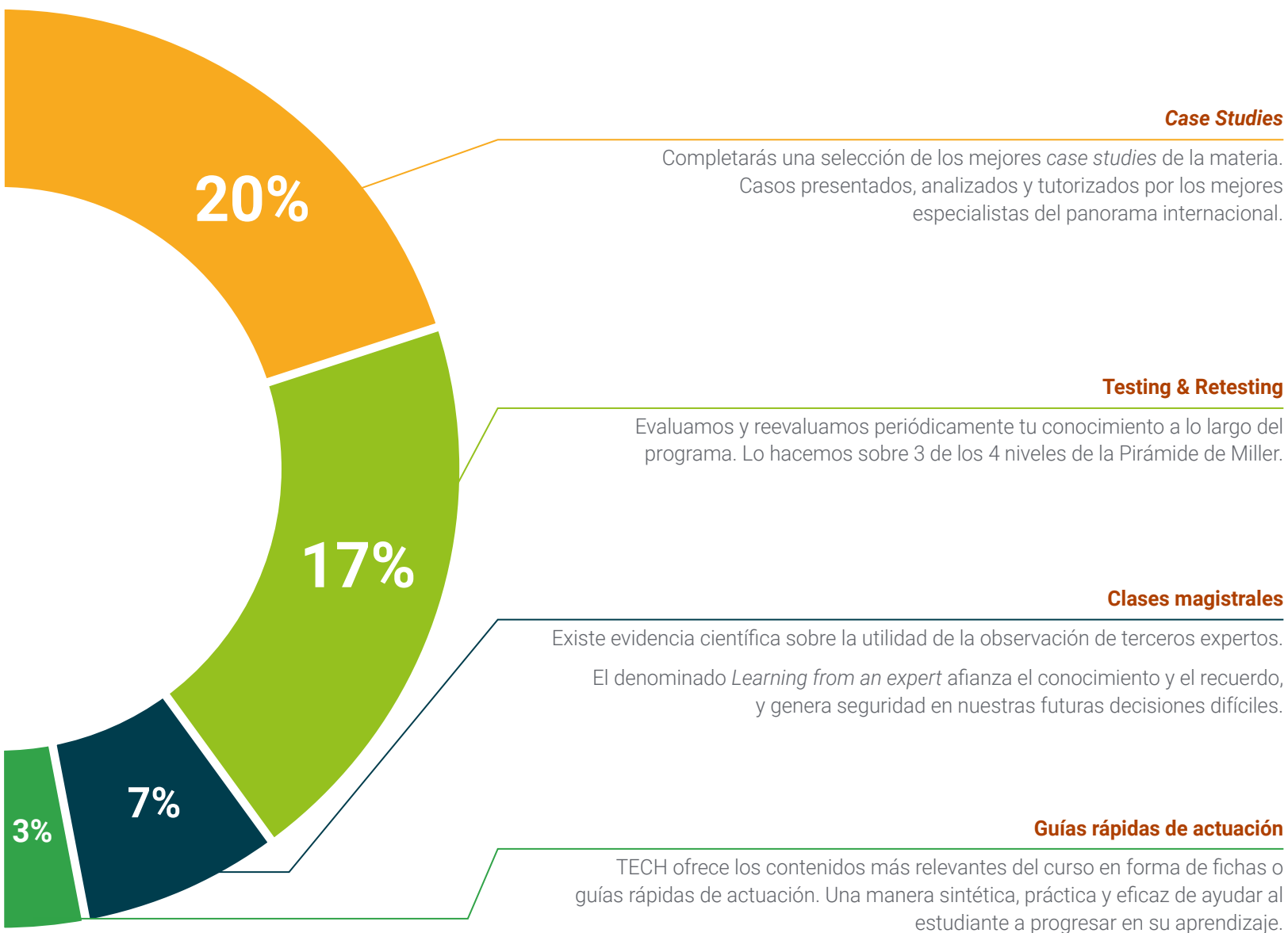
Este sistema exclusivo educativo para la presentación de contenidos multimedia fue premiado por Microsoft como "Caso de éxito en Europa".



Lecturas complementarias

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





06

Titulación

El Experto Universitario en Sistemas de Percepción Visual de Robots con Aprendizaje Automático garantiza, además de la capacitación más rigurosa y actualizada, el acceso a un título de Experto Universitario expedido por TECH Universidad.



“

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

Este **Experto Universitario en Sistemas de Percepción Visual de Robots con Aprendizaje Automático** contiene el programa universitario 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 **Experto Universitario** emitido por **TECH Universidad**.

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

Título: **Experto Universitario en Sistemas de Percepción Visual de Robots con Aprendizaje Automático**

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

Duración: **6 meses**



*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.



Experto Universitario
Sistemas de Percepción
Visual de Robots con
Aprendizaje Automático

- » Modalidad: No escolarizada (100% en línea)
- » Duración: 6 meses
- » Titulación: TECH Universidad
- » Horario: a tu ritmo
- » Exámenes: online

Experto Universitario

Sistemas de Percepción Visual de
Robots con Aprendizaje Automático

