



DENOMINACIÓN ASIGNATURA: TELEOPERATION AND TELEPRESENCE IN ROBOTICS.

ESTA ASIGNATURA SE IMPARTE EN INGLÉS

POSTGRADO: MÁSTER UNIVERSITARIO EN ROBÓTICA Y AUTOMATIZACIÓN

AÑO: 1

CUATRIMESTRE: 2

Profesor/a: Concepción Alicia Monje Micharet

ECTS: 3

**CRONOGRAMA DE LA ASIGNATURA (versión detallada)**

SEMANA	SESIÓN	DESCRIPCIÓN DEL CONTENIDO DE LA SESIÓN (En su caso, incluir las recuperaciones, tutorías, entrega de trabajos, etc)	GRUPO (marcar X)		Indicar espacio Necesario distinto aula (aula informática, audiovisual, etc..)	TRABAJO DEL ALUMNO DURANTE LA SEMANA		
			1	2		DESCRIPCIÓN	HORAS PRESENCIALES	HORAS TRABAJO Semana Máximo 7 H
1	1	Teleoperation: concepts, definitions and history	X				2	4
2	2	Technologies: devices used in teleoperation					2	4
2	3	ABB robot programming and operation: Practical session 1	X		Robotics Laboratory UC3M		2	
3	4	Teleoperation architectures and supervised control	X				2	4
4	5	Guiding in teleoperation					2	4
4	6	Simulators and platforms: Practical session 2	X		Teleoperation laboratory in UPM		2	



5	7	Human factors in teleoperation. Haptic feedback and force-torque control. Compliance control.					2	4
6	8	Virtual reality	X				2	4
6	9	Simulators and platforms: Practical session 3	X		Medical Simulator Center UFV		2	
7	10	Applications: submarine, nuclear, and aerospace, among others. Works presentations	X				2	8
<b>TOTAL HORAS</b>							<b>52h:</b> *20h clase (14h teoría + 6h prácticas) *32h máximo de trabajo personal y tutorías	