



## THE ROBOTICS INSTITUTE OF YUCATAN (TRIY)

### CONVOCA

A niños/jóvenes (mayores de 15 años) que deseen incursionar en el mundo de la robótica:

#### ***Brazos y Patas Robóticas***

**OBJETIVOS:** Al término del curso el alumno será capaz de:

- Distinguir los distintos tipos de motricidad de un robot
- Conocer las diversas funcionalidades de un robot y sus tipos
- Adquirir conocimiento de los tipos de sensores en articulaciones
- Programar articulaciones robóticas
- Tipos de comunicación con interfaces robóticas

**REQUISITOS:**

- Compromiso para atender regularmente las sesiones
- Compromiso para realizar algunas asignaciones correspondientes al desarrollo de los proyectos que se vayan asignando.

**DURACION:** El curso consta de 32 horas (2 horas semanales X 16 semanas). Seguimiento a próximo módulo: Sí.

**CUPO:** El cupo es de 10 personas.

**FECHA DE CURSO:** Fecha de inicio: **3 de Noviembre** del presente año.

**HORARIO:** El horario del curso es: Martes de 17:00 a 19:00 hrs.

**PRECIO:** *El precio del curso es de \$ 1,000.00 pesos de inscripción anual (preguntar por división de pagos) y \$500.00 pesos mensuales.*

**INCLUYE:**

- ***Carpeta de apuntes***
- ***Materiales***

- **Tiempo de cómputo**
- **Diploma**

**UBICACIÓN:** Edificio **CITI Centro**, Calle 60 Nte. # 301, anexo al centro de convenciones siglo XXI Col. Revolución.

**TEMARIO:**

**Módulo I: Robótica**

**Objetivo**

Dar conocimiento al alumno de distinguir los principales componentes de un robot y sus tipos

El alumno aprenderá a identificar los robots y la distinción de sus mecanismos, realizando experimentación en la programación los mismos.

**Módulo II: Sensores**

**Objetivo**

En este módulo el alumno será capaz de conocer los diferentes tipos de sensores que un robot se le puede adaptar, aplicando sus conocimientos al distinguir los tipos de mecanismos que adquirió en el módulo anterior.

**Módulo III: Programación de robots**

**Objetivo**

El alumno al haber identificado los componentes de un robot y su variedad en el sentido del mundo exterior, realizará programación en articulaciones robóticas para su control.

**Módulo IV: Implementación sinérgica**

**Objetivo**

El alumno desarrollará habilidades para solucionar problemas integrando diversas tecnologías y aplicando sus conocimientos implementándolos en los mecanismos robóticos.

**Expositor**

El M.M. Mario Armando Alonso Bustamante es egresado de la Universidad Modelo; Ingeniero en Automatización de Sistemas (2000-2005), con Maestría en Mecatrónica (2006-2008), ha trabajado con diseños mecánicos los cuales partieron

en sus inicios como máquinas automatizadas. Actualmente trabaja en el diseño y fabricación de robots personalizados con patas y adaptación a algoritmos que los trabajen para comprobar su factibilidad teórica.

Para mayor información favor de comunicarse con la Arq. Claudia Romero H.  
Teléfono (9) 41-86-48 o al correo electrónico [claudia.romero@citiyucatan.org](mailto:claudia.romero@citiyucatan.org)