



THE ROBOTICS INSTITUTE OF YUCATAN

Calle 62 número 452B X 53 y 55, Colonia Centro, Mérida,
Yucatán, México C.P. 97000. www.triy.org

info@triy.org

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

Programación de 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 20 horas (4 horas semanales X 5 semanas). Seguimiento a próximo módulo: Sí.

CUPO: El cupo es de 10 personas.

FECHA DE CURSO: Fecha de inicio:
18 de Febrero del presente año **Sábado**.

HORARIO: El horario del curso es:
Sábado de 09:00 a 13:00 hrs.

PRECIO: El precio del curso es de \$ 1,250.00 pesos.

INCLUYE:

- Carpeta de apuntes

- Uso de Materiales
- Tiempo de cómputo
- Diploma

UBICACIÓN: Calle 62 número 452B X 53 y 55, Colonia Centro, Mérida, Yucatán, México C.P. 97000.

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 identificar los tipos de mecanismos que adquirió en el módulo anterior.

Módulo III: Programación de robots

Objetivo

El alumno al haber logrado conocimiento de los componentes de un robot y su variedad en el sensado 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 el Ing. Olmo Moreno al 9991-46-06-28 o por email a info@triy.org.