



LA CARRERA DE
Ingeniería Mecatrónica

Análisis Cinemático de
ROBOTS PARALELOS

Facilitador:

PhD. Manuel Cardona,
UNIVERSIDAD DON BOSCO,
El Salvador

Inicio del curso:

4 de febrero de 2020.

Duración:

40 horas

Modalidad:

Presencial-virtual

Costo: 100 dólares



Horarios:

| Martes | Miércoles | Jueves |
|---------------|---------------|---------------|
| 8:00 a 12:00 | 8:00 a 12:00 | 8:00 a 12:00 |
| 14:00 a 17:00 | 14:00 a 17:00 | 14:00 a 16:00 |

www.ups.edu.ec

Síguenos en:



@UPSalesianaec



@upsalesiana



Universidad Politécnica
Salesiana Ecuador



Universidad Politécnica Salesiana



@upsalesianaec

#SoyUPS



La Universidad Politécnica Salesiana, a través de la Carrera de Ingeniería Mecatrónica y de la Federación de Estudiantes (FEUPS), invitan a participar en el curso “Análisis Cinemático de Robots Paralelos”.

El evento tiene como objetivos, capacitar a los estudiantes, profesores e investigadores en el análisis cinemático de los robots paralelos e incentivar la colaboración entre las instituciones de los profesores invitados y los docentes de la UPS para realizar proyectos y convenios de cooperación.

Entre los principales temas que se tratarán en el curso se encuentran: Introducción a la Robótica. Herramientas matemáticas para el análisis de robots Arquitecturas de Robots Paralelos. Análisis Cinemático. Matriz Jacobiana y Singularidades. Índices de Desempeño.

El curso está dirigido a estudiantes y docentes que tengan conocimientos en robótica básica y el uso del Matlab.

Fecha: del 4 al 16 de febrero de 2020.

Horarios: martes, miércoles y jueves de 8:00 a 12:00 y de 14:00 a 17:00

Lugar: Laboratorios de Ingeniería Mecatrónica sede Cuenca

Dirección: Calle Vieja 12-30 y Elia Liut

Costo: USD 90

Nota: Para aprobar el curso debe cumplir mínimo con el 90% de asistencia a clases y obtener como mínimo 70 sobre 100 puntos en los trabajos y pruebas.

Más Información:

Diego Chacón

Teléfono: 099 99513444

Correo: dchacon@ups.edu.ec

[Ver evento en www.ups.edu.ec](http://www.ups.edu.ec)