

**SÍLABO DOSIFICADO DEL CURSO ROBÓTICA 2025-2**

<b>Semana</b>	<b>Sesión (Teoría)</b>	<b>Sesión (Práctica)</b>
<b>1</b>	Introducción al curso, Python. Prueba de entrada.	<b>Laboratorio</b>
<b>2</b>	Representación de la posición y orientación.	<b>Laboratorio</b>
<b>3</b>	Matrices de transformación homogéneas.	<b>Laboratorio</b>
<b>4</b>	Ejercicios aplicativos	<b>1ra calificada</b>
<b>5</b>	Cuaternios. Métodos de localización espacial.	<b>Laboratorio</b>
<b>6</b>	Ejercicios aplicativos	<b>2da Calificada</b>
<b>7</b>	Cinemática del Robot. Alg. de Denavit Hartenberg.	<b>Laboratorio</b>
<b>8</b>	<b>EXÁMENES PARCIALES (Semanas 1, 2, 3, 4, 5 y 6)</b>	
<b>9</b>	Cinemática directa. Métodos de resolución.	<b>Laboratorio</b>
<b>10</b>	Ejercicios aplicativos	<b>3ra calificada</b>
<b>11</b>	Cinemática inversa. Métodos de resolución.	<b>Laboratorio</b>
<b>12</b>	Ejercicios Aplicativos	<b>4ta calificada</b>
<b>13</b>	Desacoplo cinemático	<b>Laboratorio</b>
<b>14</b>	Jacobiana analítica y geométrica.	<b>Laboratorio</b>
<b>15</b>	Ejercicios aplicativos	<b>8va Dirigida</b>
<b>16</b>	<b>EXÁMENES FINALES (Semanas 7, 9, 10, 11, 12, 13 ,14 y 15)</b>	
<b>17</b>	<b>EXÁMENES SUSTITUTORIOS (desde semana 1 hasta semana 15)</b>	