

**Máster en Diseño, Implementación y Gestión de Sistemas de Automatización Industrial**



# ÍNDICE

**1** | Somos Educa Business School

**2** | Rankings

**3** | Alianzas y acreditaciones

**4** | By EDUCA EDTECH Group

**5** | Metodología LXP

**6** | Razones por las que elegir Educa Business School

**7** | Programa Formativo

**8** | Temario

**9** | Contacto

## SOMOS EDUCA BUSINESS SCHOOL

---

**EDUCA Business School** es una institución de formación online especializada en negocios. Como miembro de la Comisión Internacional de Educación a Distancia y con el prestigioso Certificado de Calidad AENOR (normativa ISO 9001) nuestra institución se distingue por su compromiso con la excelencia educativa.

Nuestra **oferta formativa**, además de **satisfacer las demandas del mercado laboral** actual, puede bonificarse como formación continua para el personal trabajador, así como ser homologados en Oposiciones dentro de la Administración Pública. Las titulaciones de EDUCA Business School se pueden certificar con la Apostilla de La Haya dotándolos de validez internacional en más de 160 países.

Más de

**18**

años de  
experiencia

Más de

**300k**

estudiantes  
formados

Hasta un

**98%**

tasa  
empleabilidad

Hasta un

**100%**

de financiación

Hasta un

**50%**

de los estudiantes  
repite

Hasta un

**25%**

de estudiantes  
internacionales

## RANKINGS DE EDUCA BUSINESS SCHOOL

---

**Educa Business School** se engloba en el conjunto de EDUCA EDTECH Group, que ha sido reconocido por su trabajo en el campo de la formación online.

Todas las entidades bajo el sello EDUCA EDTECH comparten la misión de democratizar el acceso a la educación y apuestan por la transferencia de conocimiento, por el desarrollo tecnológico y por la investigación. Gracias a ello ha conseguido el reconocimiento de diferentes rankings a nivel nacional e internacional.



## ALIANZAS Y ACREDITACIONES

---



FONDO  
SOCIAL  
EUROPEO



## BY EDUCA EDTECH

---

Educa Business School es una marca avalada por **EDUCA EDTECH Group**, que está compuesto por un conjunto de experimentadas y reconocidas instituciones educativas de formación online. Todas las entidades que lo forman comparten la misión de democratizar el acceso a la educación y apuestan por la transferencia de conocimiento, por el desarrollo tecnológico y por la investigación.



### ONLINE EDUCATION

---



# METODOLOGÍA LXP

---

La metodología **EDUCA LXP** permite una experiencia mejorada de aprendizaje integrando la AI en los procesos de e-learning, a través de modelos predictivos altamente personalizados, derivados del estudio de necesidades detectadas en la interacción del alumnado con sus entornos virtuales.

EDUCA LXP es fruto de la **Transferencia de Resultados de Investigación** de varios proyectos multidisciplinares de I+D+i, con participación de distintas Universidades Internacionales que apuestan por la transferencia de conocimientos, desarrollo tecnológico e investigación.



## 1. Flexibilidad

Aprendizaje 100% online y flexible, que permite al alumnado estudiar donde, cuando y como quiera.



## 2. Accesibilidad

Cercanía y comprensión. Democratizando el acceso a la educación trabajando para que todas las personas tengan la oportunidad de seguir formándose.



## 3. Personalización

Itinerarios formativos individualizados y adaptados a las necesidades de cada estudiante.



## 4. Acompañamiento / Seguimiento docente

Orientación académica por parte de un equipo docente especialista en su área de conocimiento, que aboga por la calidad educativa adaptando los procesos a las necesidades del mercado laboral.



## 5. Innovación

Desarrollos tecnológicos en permanente evolución impulsados por la AI mediante Learning Experience Platform.



## 6. Excelencia educativa

Enfoque didáctico orientado al trabajo por competencias, que favorece un aprendizaje práctico y significativo, garantizando el desarrollo profesional.

## RAZONES POR LAS QUE ELEGIR EDUCA BUSINESS SCHOOL

---

### 1. FORMACIÓN ONLINE ESPECIALIZADA

Nuestros alumnos acceden a un modelo pedagógico innovador **de más de 20 años de experiencia educativa con Calidad Europea.**



### 2. METODOLOGÍA DE EDUCACIÓN FLEXIBLE

Con nuestra metodología estudiarán **100% online** y nuestros alumnos/as tendrán acceso los 365 días del año a la plataforma educativa.



### 3. CAMPUS VIRTUAL DE ÚLTIMA TECNOLOGÍA



Contamos con una **plataforma avanzada** con material adaptado a la realidad empresarial, que fomenta la participación, interacción y comunicación con alumnos de distintos países.

## 4. DOCENTES DE PRIMER NIVEL

Nuestros docentes están acreditados y formados en **Universidades de alto prestigio en Europa**, todos en activo y con una amplia experiencia profesional.



## 5. TUTORÍA PERMANENTE



Contamos con un **Centro de Atención al Estudiante CAE**, que brinda atención personalizada y acompañamiento durante todo el proceso formativo.

## 6. DOBLE MATRICULACIÓN

Algunas de nuestras acciones formativas cuentan con la llamada **Doble matriculación**, que te permite obtener dos formaciones, ya sean de masters o curso, al precio de una.



# Máster en Diseño, Implementación y Gestión de Sistemas de Automatización Industrial



**DURACIÓN**  
1500 horas



**MODALIDAD**  
**ONLINE**



**ACOMPAÑAMIENTO**  
**PERSONALIZADO**

## Titulación

Titulación de Máster en Diseño, Implementación y Gestión de Sistemas de Automatización Industrial con 1500 horas expedida por EDUCA BUSINESS SCHOOL como Escuela de Negocios Acreditada para la Impartición de Formación Superior de Postgrado, con Validez Profesional a Nivel Internacional



### EDUCA BUSINESS SCHOOL

como centro acreditado para la impartición de acciones formativas  
expide el presente título propio

#### NOMBRE DEL ALUMNO/A

con número de documento XXXXXXXXX ha superado los estudios correspondientes de

#### Nombre del curso

con una duración de XXX horas, perteneciente al Plan de Formación de Educa Business School.

Y para que surta los efectos pertinentes queda registrado con número de expediente XXXX/XXXX-XXXX-XXXXXX.

Con una calificación XXXXXXXXXXXXXXXX.

Y para que conste expido la presente titulación en Granada, a (día) de (mes) del (año).

Firma del Alumno/a  
NOMBRE ALUMNO/A

La Dirección Académica  
NOMBRE DE AREA MANAGER



Con Externas Consultores, Categoría Especial del Consejo Económico y Social de la URBECOT (Plan: Resolución 1098)

## Descripción

---

El Máster en Diseño, Implementación y Gestión de Sistemas de Automatización Industrial te ofrece la oportunidad de sumergirte en un sector en constante auge y con alta demanda laboral. La automatización industrial es el corazón de la innovación en la manufactura moderna, y comprender sus principios eléctricos, neumáticos y robóticos es esencial para liderar en el campo. Con este máster, adquieres habilidades para diseñar y mantener sistemas automatizados, dominar la programación de PLC y explorar la robótica industrial. Además, te capacitarás en redes de comunicación industriales y supervisión de procesos mediante SCADA y HMI, fundamentales para la eficiencia operativa. Este programa online flexible te permite adquirir conocimientos avanzados sin importar tu ubicación, brindándote las herramientas necesarias para destacar en un entorno competitivo y dinámico.

## Objetivos

---

' - Diseñar sistemas de automatización eléctrica aplicando principios electromagnéticos avanzados. - Implementar y mantener circuitos neumáticos e hidráulicos optimizados para la industria. - Configurar autómatas PLC utilizando lenguajes de programación LD y FBD. - Analizar y programar robots industriales para integración en procesos automatizados. - Gestionar redes de comunicación industriales asegurando su correcta instalación y funcionamiento. - Desarrollar interfaces HMI y SCADA para supervisión eficiente de procesos automatizados. - Coordinar proyectos de automatización industrial aplicando normas y estándares de diseño.

## Para qué te prepara

---

El Máster en Diseño, Implementación y Gestión de Sistemas de Automatización Industrial está dirigido a ingenieros, técnicos y profesionales del sector industrial que buscan profundizar en técnicas avanzadas de automatización, robótica y sistemas de control. Ideal para quienes deseen actualizar sus habilidades en programación de PLCs, redes de comunicación y supervisión de procesos mediante SCADA y HMI.

## A quién va dirigido

---

El Máster en Diseño, Implementación y Gestión de Sistemas de Automatización Industrial te prepara para enfrentar desafíos complejos en el ámbito industrial. Aprenderás a diseñar e implementar sistemas eléctricos, neumáticos e hidráulicos, además de programar autómatas PLC y gestionar redes de comunicación industriales. Serás capaz de supervisar y monitorizar procesos mediante SCADA y HMI, y aplicar soluciones robóticas avanzadas, mejorando así la eficiencia y productividad en entornos automatizados.

## Salidas laborales

---

'- Ingeniero en automatización industrial - Diseñador de sistemas de control - Programador de PLC's y robots industriales - Técnico en mantenimiento de automatismos neumáticos e hidráulicos - Especialista en redes de comunicación industriales - Supervisor de procesos mediante sistemas SCADA y HMI - Consultor en integración de sistemas automatizados - Desarrollador de soluciones de automatización avanzada

## TEMARIO

---

### MÓDULO 1. TÉCNICAS DE AUTOMATIZACIÓN INDUSTRIAL

#### UNIDAD DIDÁCTICA 1. PRINCIPIOS ELÉCTRICOS Y ELECTRO-MAGNÉTICOS

1. Principios y propiedades de la corriente eléctrica
2. Fenómenos eléctricos y electromagnéticos
3. Medida de magnitudes eléctricas Factor de potencia
4. Leyes utilizadas en el estudio de circuitos eléctricos
5. Sistemas monofásicos Sistemas trifásicos

#### UNIDAD DIDÁCTICA 2. INSTALACIONES ELÉCTRICAS APLICADAS A INSTALACIONES AUTOMATIZADAS

1. Tipos de motores y parámetros fundamentales
2. Procedimientos de arranque e inversión de giro en los motores
3. Sistemas de protección de líneas y receptores eléctricos
4. Variadores de velocidad de motores Regulación y control
5. Dispositivos de protección de líneas y receptores eléctricos

#### UNIDAD DIDÁCTICA 3. COMPONENTES DE AUTOMATISMOS ELÉCTRICOS

1. Automatismos secuenciales y continuos Automatismos cableados
2. Elementos empleados en la realización de automatismos: elementos de operador, relé, sensores y transductores
3. Cables y sistemas de conducción de cables
4. Técnicas de diseño de automatismos cableados para mando y potencia
5. Técnicas de montaje y verificación de automatismos cableados

#### UNIDAD DIDÁCTICA 4. REGLAJE Y AJUSTES DE INSTALACIONES AUTOMATIZADAS

1. Reglajes y ajustes de sistemas mecánicos, neumáticos e hidráulicos
2. Reglajes y ajustes de sistemas eléctricos y electrónicos
3. Ajustes de Programas de PLC entre otros
4. Reglajes y ajustes de sistemas electrónicos
5. Reglajes y ajustes de los equipos de regulación y control
6. Informes de montaje y de puesta en marcha

#### UNIDAD DIDÁCTICA 5. MANTENIMIENTO CORRECTIVO ELÉCTRICO-ELECTRÓNICO

1. Interpretación de documentación técnica
2. Tipología de las averías
3. Diagnóstico de averías del sistema eléctrico-electrónico
4. Máquinas, equipos, útiles, herramientas y medios empleados en el mantenimiento
5. Mantenimiento de los sistemas eléctricos y electrónicos
6. Mantenimiento de los equipos
7. Reparación de sistemas de automatismos eléctricos-electrónicos Verificación y puesta en

servicio

8. Reparación y mantenimiento de cuadros eléctricos

MÓDULO 2. DISEÑO, INSTALACIÓN Y MANTENIMIENTO DE AUTOMATISMOS NEUMÁTICOS, ELECTRONEUMÁTICOS E HIDRÁULICOS

UNIDAD DIDÁCTICA 1. AUTOMATIZACIÓN INDUSTRIAL DESDE LA PERSPECTIVA NEUMÁTICA

1. Sistemas neumáticos en la industria
2. Señales en automatismos: analógicas y digitales
3. Ventajas de un sistema automatizado
4. La pirámide CIM y los grados de automatización
5. Tipología de automatismos y tecnologías
6. Procedimientos y técnicas utilizados para automatización
7. Fases de implantación de una automatización digital

UNIDAD DIDÁCTICA 2. FUNDAMENTOS FÍSICOS Y CÁLCULOS NEUMÁTICOS

1. Concepto de presión, magnitudes y cálculos
2. Concepto de caudal, magnitudes y cálculos
3. Leyes que rigen el funcionamiento de los gases: Gay-Lussac y Boyle
4. Concepto de Potencia Neumática: magnitudes, cálculos y pérdidas

UNIDAD DIDÁCTICA 3. PARÁMETROS Y COMPONENTES EN LA PRODUCCIÓN DE AIRE COMPRIMIDO

1. Tipos de compresores: dinámicos, desplazamiento rotativo y alternativo
2. Dimensionamiento y cálculo del rendimiento volumétrico de un compresor
3. Selección de un compresor: ábaco
4. Dimensionamiento y cálculo de un depósitos de aire comprimido
5. Características de las instalaciones de centrales compresoras

UNIDAD DIDÁCTICA 4. PARÁMETROS Y COMPONENTES PARA EL TRATAMIENTO DEL AIRE COMPRIMIDO

1. Características del aire comprimido y parámetros de humedad
2. Características del proceso de compresión del aire
3. Procedimientos de secado del aire comprimido
4. Tratamiento del aire comprimido

UNIDAD DIDÁCTICA 5. DIMENSIONADO, INSTALACIÓN Y MANTENIMIENTO DE REDES DE AIRE COMPRIMIDO

1. Componentes y diseño de la línea principal
2. Dimensionado de las tuberías
3. Componentes y diseño de líneas secundarias
4. Racordaje
5. Principales operaciones de mantenimiento en redes de aire comprimido
6. Consideraciones a tener en cuenta en las redes de aire comprimido

UNIDAD DIDÁCTICA 6. TIPOLOGÍA Y FUNCIONAMIENTO DE ACTUADORES NEUMÁTICOS

1. Tipología de actuadores neumáticos Rotativos
2. Tipología de cilindros neumáticos
3. Cilindros de simple efecto
4. Cilindros de doble efecto
5. Cilindros de impacto
6. Cilindros de doble vástago
7. Cilindros Tandem
8. Cilindros con vástago cuadrado
9. Cilindros telescópicos
10. Cilindro de carrera variable
11. Cilindros multiposición
12. Cilindros sin vástago
13. Unidades de par
14. Cilindros magnéticos
15. Pinzas de presión neumáticas
16. Bombas de vacío y ventosas
17. Cálculo de la velocidad de desplazamiento del vástago de un cilindro
18. Amortiguación de los cilindros neumáticos
19. Selección de un cilindro neumático en función de sus características

#### UNIDAD DIDÁCTICA 7. CLASIFICACIÓN Y FUNCIONAMIENTO DE LOS DISTRIBUIDORES Y VÁLVULAS AUXILIARES

1. Tipología de válvulas: direccionales o distribuidores
2. Tipología y características de las válvulas de bloqueo
3. Tipología y características de las válvulas de caudal
4. Tipología y características de las válvulas de presión
5. Condiciones de servicio de los distribuidores

#### UNIDAD DIDÁCTICA 8. CARACTERÍSTICAS Y UTILIZACIÓN DE LOS SISTEMAS OLEONEUMÁTICOS

1. Convertidores de presión
2. Sincronización de movimientos en cilindros
3. Multiplicadores de presión
4. Bombas oleoneumáticas
5. Regulación de la velocidad de cilindros neumáticos Unidades de avance

#### UNIDAD DIDÁCTICA 9. AUTOMATISMOS NEUMÁTICOS: BÁSICOS, DIAGRAMA ESPACIO-FASE-TIEMPO Y CASCADA

1. Diseño de circuitos neumáticos de automatismos sencillos
2. Resolución de circuitos mediante el sistema intuitivo Diagramas espacio-fase-tiempo
3. Resolución de automatismos neumáticos mediante el sistema cascada

#### UNIDAD DIDÁCTICA 10. COMPONENTES Y ESQUEMAS PARA ELECTRONEUMÁTICA

1. Lógica o sistemas programables
2. Lógica o sistemas cableados
3. Electroválvulas

4. Presostatos
5. Interfac hombre maquina HMI
6. Adquisición de datos Sensores
7. Funcionamiento del relé y tipologías: con enclavamiento y temporizados
8. Interpretación de esquemas y asociación de elementos
9. Conceptos básicos de circuitos eléctricos
10. Casos prácticos de circuitos electroneumáticos de automatismos sencillos
11. Resolución de automatismos electroneumáticos mediante el sistema cascada

#### UNIDAD DIDÁCTICA 11. HIDRÁULICA APLICADA. FUNDAMENTOS Y CÁLCULOS

1. Principios fundamentales de la hidráulica
2. Propiedades principales de los fluidos hidráulicos
3. Realización de los cálculos de las magnitudes y parámetros básicos
4. Elementos hidráulicos

#### UNIDAD DIDÁCTICA 12. DISEÑO DE CIRCUITOS HIDRÁULICOS

1. Mando de un cilindro de simple efecto
2. Mando de un cilindro de doble efecto
3. Regulación de la velocidad de avance de un cilindro
4. Regulación de presión
5. Electrohidráulica

#### MÓDULO 3. CONFIGURACIÓN Y PROGRAMACIÓN AUTÓMATAS PLC'S

##### UNIDAD DIDÁCTICA 1. CONCEPTOS Y EQUIPOS UTILIZADOS EN AUTOMATIZACIÓN INDUSTRIAL

1. Conceptos previos
2. Objetivos de la automatización
3. Grados de automatización
4. Clases de automatización
5. Equipos para la automatización industrial
6. Diálogo Hombre-máquina, HMI y SCADA

##### UNIDAD DIDÁCTICA 2. AUTÓMATAS PROGRAMABLES: EVOLUCIÓN Y CLASIFICACIÓN

1. Definición y operaciones que realizan los autómatas programables PLC
2. Historia y evolución de los autómatas programables
3. Ventajas y desventajas del PLC frente a la lógica cableada
4. Clasificación de los autómatas
5. MicroPLC's
6. Ubicación del autómata programable dentro del cuadro

##### UNIDAD DIDÁCTICA 3. FUNCIONAMIENTO Y ARQUITECTURA DE LOS PLC'S

1. Funcionamiento y bloques esenciales de los autómatas programables
2. Dispositivos de programación de autómatas programables
3. Ciclo de funcionamiento de autómatas programables
4. Fuente de alimentación: comunes, específicas y tampón

5. Arquitectura de la unidad central de proceso (CPU) de un PLC
6. Memoria del autómata: tipología y almacenamiento de variables

#### UNIDAD DIDÁCTICA 4. INTERFAZ DE ENTRADAS Y SALIDAS EN EL PLC: TIPOLOGÍA Y DIAGNÓSTICO

1. Interfac de entrada y salida
2. Señales de entrada digitales (todo-nada)
3. Señales de entrada analógicas
4. Salidas a relé
5. Salidas a transistores
6. Salidas a Triac
7. Salidas analógicas
8. Diagnóstico y comprobación de entradas y salidas mediante instrumentación
9. Entradas analógicas en PLC: normalización y escalado

#### UNIDAD DIDÁCTICA 5. CICLO DE FUNCIONAMIENTO DEL AUTÓMATA

1. Secuencias de operaciones del autómata programable: watchdog
2. Modos de operación del autómata programable
3. Etapas del ciclo de funcionamiento del PLC
4. Chequeos del sistema y rutinas iniciales y cíclicas
5. Tiempo de ejecución y control en tiempo real
6. Elementos de proceso rápido

#### UNIDAD DIDÁCTICA 6. CONFIGURACIÓN DEL AUTÓMATA PROGRAMABLE

1. Importancia de la configuración del autómata programable
2. Tipos de procesadores en la Unidad Central de Proceso
3. Configuración de la Unidad de Control: procesadores centrales y periféricos
4. Unidades de control redundantes
5. Configuraciones del sistema de entradas / salidas: centralizadas y distribuidas
6. Comunicaciones industriales y módulos de comunicaciones
7. Memoria masa
8. Periféricos

#### UNIDAD DIDÁCTICA 7. PROGRAMACIÓN DE PLC'S: ÁLGEBRA DE BOOLE Y ELEMENTOS ESPECIALES

1. Conceptos generales de programación
2. Estructuras del programa de aplicación y ciclo de ejecución: programación estructurada
3. Representación de los lenguajes de programación y la norma IEC
4. Álgebra de Boole: postulados y teoremas
5. Uso y funcionamiento de temporizadores Ejemplos de aplicación
6. Funcionamiento de contadores Ejemplos de aplicación
7. Funcionamiento de comparadores Ejemplos de aplicación
8. Función SET-RESET (RS) Ejemplos de aplicación
9. Funcionamiento del Teleruptor Ejemplos de aplicación
10. Elemento de flanco positivo y negativo Ejemplos de aplicación
11. Operadores aritméticos Ejemplos de aplicación

#### UNIDAD DIDÁCTICA 8. LENGUAJE DE PROGRAMACIÓN EN DIAGRAMA DE CONTACTOS: LD

1. Lenguaje en esquemas de contacto
2. Reglas del lenguaje LD
3. Elementos de entrada y salida del lenguaje
4. Elementos de ruptura de la secuencia de ejecución
5. Caso práctico resuelto con LD: accionamiento de Motores-bomba
6. Caso práctico resuelto con LD: estampadora semiautomática

#### UNIDAD DIDÁCTICA 9. PROGRAMACIÓN DE PLC CON LENGUAJE DE FUNCIONES LÓGICAS: FBD

1. Funciones y puertas lógicas
2. Reglas de funcionamiento del lenguaje en lista de instrucciones
3. Ejemplos de aplicación con FBD
4. Caso práctico resuelto con FBD: taladro semiautomático
5. Caso práctico resuelto con FBD: taladro semiautomático

#### UNIDAD DIDÁCTICA 10. PROGRAMACIÓN CON LENGUAJE EN LISTA DE INSTRUCCIONES IL Y TEXTO ESTRUCTURADO ST

1. Lenguaje en lista de instrucciones
2. Estructura de una instrucción de mando Ejemplos
3. Ejemplos de instrucciones de mando para diferentes marcas de PLC
4. Instrucciones en lista de instrucciones
5. Lenguaje de programación por texto estructurado

#### UNIDAD DIDÁCTICA 11. PROGRAMACIÓN CON GRAFCET

1. Presentación de la herramienta o lenguaje GRAFCET
2. Principios Básicos de GRAFCET
3. Etapas
4. Acciones asociadas a etapas
5. Condición de transición
6. Reglas de Evolución del GRAFCET
7. Implementación del GRAFCET
8. Pulso inicial
9. Elección condicional entre varias secuencias con GRAFCET
10. Bifurcación en O Subprocesos alternativos
11. Secuencias simultáneas
12. Salto Condicional a otra Etapa
13. Utilización de macroetapas en GRAFCET
14. Elaboración del programa de usuario
15. Caso práctico resuelto con GRAFCET: activación de semáforo con pulsador
16. Caso práctico resuelto con GRAFCET: control de puente grúa

#### UNIDAD DIDÁCTICA 12. CASOS PRÁCTICOS RESUELTOS Y EXPLICADOS DE PROGRAMACIÓN DE PLC'S

1. Práctica Secuencia de LED
2. Práctica Alarma sonora

3. Práctica Control de ascensor con dos pisos
4. Práctica Control de depósito
5. Práctica Control de un semáforo
6. Práctica Cintas transportadoras
7. Práctica Control de un Parking
8. Práctica Automatización de puerta Corredera
9. Práctica : Automatización de proceso de elaboración de curtidos
10. Práctica Programación de escalera automática
11. Práctica Automatización de apiladora de cajas
12. Práctica Control de movimiento vaivén de móvil
13. Práctica Control preciso de pesaje de producto
14. Práctica Automatización de clasificadora de paquetes

#### MÓDULO 4. ROBÓTICA INDUSTRIAL. IMPLANTACIÓN, COMPONENTES Y PROGRAMACIÓN

##### UNIDAD DIDÁCTICA 1. ROBÓTICA. EVOLUCIÓN Y PRINCIPALES CONCEPTOS

1. La robótica
2. Evolución de los robots industriales Cobótica
3. Fabricantes de robots manipuladores
4. Definición de Robot
5. Componentes básicos de un sistema robótico
6. Subsistemas estructurales y funcionales
7. Aplicaciones de la robótica
8. Criterios de clasificación de los robots

##### UNIDAD DIDÁCTICA 2. ANÁLISIS E INTEGRACIÓN DE LA ROBÓTICA CON OTROS SISTEMAS AUTOMATIZADOS

1. Automatización y Robótica
2. Sincronización de robots con otras máquinas Cobótica
3. Criterios de diseño y control de un robot industrial en la célula robotizada
4. Análisis de viabilidad técnico económica del robot
5. Normativa relacionada con la robótica
6. Seguridad en instalaciones robotizadas

##### UNIDAD DIDÁCTICA 3. CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS Y MORFOLÓGICAS DE LOS ROBOTS

1. El brazo robot Elementos, articulaciones y brida de montaje
2. Características y capacidades a considerar en un robot industrial
3. Grados de libertad
4. Capacidad de carga
5. Velocidad de movimiento
6. Precisión del movimiento Resolución espacial, exactitud, repetibilidad y flexibilidad
7. Volumen de trabajo del Robot
8. Sistema de control
9. Clasificación morfológica de los robots Arquitectura
10. Robots de coordenadas cartesianas (PPP)
11. Robot cilíndrico (RPP)

12. Robot de coordenadas esféricas o polar (RRP)
13. Brazos robots articulado universal: esférico, SCARA y delta

#### UNIDAD DIDÁCTICA 4. ACTUADORES, TRANSMISIONES Y REDUCTORES UTILIZADOS EN ROBÓTICA

1. Actuadores eléctricos, hidráulicos, neumáticos y sus transmisiones
2. Funcionamiento y curvas características de los actuadores eléctricos
3. Servomotores
4. Motores paso a paso Características, tipología y funcionamiento
5. Actuadores Hidráulicos Cilindros y motores
6. Actuadores Neumáticos
7. Comparación de actuadores en robótica
8. Transmisiones y reductores en robótica

#### UNIDAD DIDÁCTICA 5. DISPOSITIVOS SENSORIALES EN ROBÓTICA

1. Dispositivos sensoriales en robótica
2. Características técnicas de los sensores
3. Calibración de sensores Puesta en marcha
4. Sensores de posición no ópticos: potenciómetro, synchro, resolver, LVDT
5. Sensores de posición ópticos Encoders
6. Sensores de velocidad
7. Sensores de proximidad y distancia: luz, ultrasonido y laser
8. Sensores de fuerza y par: por corriente y galgas extensiométricas
9. Subsistema de visión artificial

#### UNIDAD DIDÁCTICA 6. CONTROLADOR. TIPOS DE SERVOCONTROL Y FUNCIONES

1. El controlador del robot
2. Arquitectura hardware de un controlador de robot
3. Métodos de control: con y sin servo control, punto a punto y por trayectoria
4. Funciones del procesador en un controlador robótico
5. Consideraciones de tiempo real

#### UNIDAD DIDÁCTICA 7. ELEMENTOS TERMINALES Y APLICACIONES DE TRASLADO. PICK AND PLACE

1. Elementos y actuadores terminales de robots
2. Conexión entre la muñeca y la herramienta final
3. Utilización de robots para traslado de materiales y carga/descarga automatizada Pick and place
4. Aplicaciones de traslado de materiales Pick and place
5. Cogida y sujeción de piezas por vacío Ventosas
6. Imanes permanentes y electroimanes
7. Pinzas mecánicas para agarre
8. Sistemas adhesivos
9. Sistemas fluídicos
10. Agarre con enganche

#### UNIDAD DIDÁCTICA 8. PINTURA, SOLDADURA Y ENSAMBLAJE. PROCESOS Y HERRAMIENTAS

1. Pintado robotizado Características técnicas, robots y equipamiento

2. Elementos integrantes del sistema de pintado
3. Soldadura robotizada Características técnicas, robots y equipamiento
4. Soldadura por arco (TIG y MIG) Proceso y equipamiento
5. Soldadura por puntos Proceso y equipamiento
6. Soldeo laser
7. Ensamblaje robotizado
8. Métodos de presentación de piezas para el ensamblaje
9. Tipos de operaciones de ensamblaje: emparejamiento y unión de piezas
10. Acomodamiento de piezas y dispositivos de acomodamiento pasivo

#### UNIDAD DIDÁCTICA 9. MÉTODOS DE PROGRAMACIÓN. GUIADA Y TEXTUAL

1. Programación de Robots
2. Métodos de programación por guiado
3. Características ideales de un lenguaje textual para la robótica
4. Lenguajes de programación textuales para robots Tipos disponibles
5. Características de los lenguajes de programación
6. Tipos de modelado del entorno de la programación textual: por robot, objeto y por tarea
7. Programación textual a nivel de robot Ejemplos
8. Programación textual a nivel de objeto Ejemplos
9. Programación textual a nivel de tarea Ejemplos
10. El lenguaje de programación V+ o V de STÄUBLI y ADEPT
11. El lenguaje de programación RAPID de ABB
12. El lenguaje IRL
13. El lenguaje OROCOS Open Robot Control Software
14. Programación CAD

#### MÓDULO 5. REDES DE COMUNICACIÓN INDUSTRIALES. BUSES DE CAMPO

##### UNIDAD DIDÁCTICA 1. FUNDAMENTOS DE REDES DE COMUNICACIÓN

1. Cómo aparece la necesidad de las redes de comunicación industrial
2. Sistemas industriales de control: centralizado, distribuido e híbrido
3. Sistemas de automatización global: ERP y MES
4. Comunicación industrial en los escalones de la pirámide CIM
5. Comparación entre redes de control y redes de datos Elementos básicos
6. Estructura de las redes industriales: Buses de campo, redes LAN industriales y LAN/WAN
7. Diseño eficiente de la arquitectura de la red de control Topología anillo, estrella y bus
8. Modelo OSI reducido y funcionamiento de la comunicación en tiempo real
9. Transmisión, control de acceso y direccionamiento entre nodos
10. Seguridad en la red
11. Protocolos estándares de comunicación: RS, RS, IEC, ISOCAN, IEC, Ethernet, USB

##### UNIDAD DIDÁCTICA 2. BUSES Y REDES INDUSTRIALES. INSTALACIÓN Y CARACTERÍSTICAS

1. Definición y ámbito de aplicación de los buses de campo
2. Ventajas y desventajas de los buses industriales
3. Cableado convencional VS cableado con Bus
4. Criterios de selección de un bus de campo

5. Elementos del bus: nodos y repetidores Funcionamiento y arquitectura
6. Tipos de conectores normalizados
7. Normalización existente en buses de campo
8. Buses y protocolos en Domótica e Inmótica
9. Mercado actual Buses propietarios y buses abiertos
10. Tendencias de las redes industriales
11. Herramientas y software de gestión de redes

#### UNIDAD DIDÁCTICA 3. BUSES INDUSTRIALES EXISTENTES. FUNCIONAMIENTO Y APLICACIÓN

1. Clasificación de los buses por prestaciones
2. AS-i (Actuator/Sensor Interface)
3. DeviceNet
4. CANopen (Control Area Network Open)
5. SDS (Smart Distributed System)
6. InterBus
7. WorldFIP (World Factory Instrumentation Protocol)
8. HART (Highway Addressable Remote Transducer)
9. P-Net
10. BITBUS
11. ARCNet
12. CONTROLNET
13. PROFIBUS (PROcess Field BUS)
14. FIELDBUS FOUNDATION
15. MODBUS
16. ETHERNET INDUSTRIAL

#### UNIDAD DIDÁCTICA 4. FUNCIONAMIENTO Y BUS DE CAMPO AS-INTERFACE (AS-I)

1. Origen y evolución del bus AS-Interface
2. Características de las redes AS-i
3. Componentes del sistema AS-i: cables, fuentes, maestros, esclavos, repetidores, pasarelas
4. Montaje y composición de módulos AS-i
5. Topología y configuración de la red AS-Interface
6. El bus AS-i referenciado al modelo ISO/OSI
7. Conectividad y pasarelas
8. El esclavo y la comunicación con los sensores y actuadores (Interfaz )
9. Sistemas de transmisión (Interfaz )
10. El maestro AS-i (Interfaz )
11. La capa maestra de la interface
12. Funcionamiento del protocolo AS-Interface
13. Fases operativas del funcionamiento

#### UNIDAD DIDÁCTICA 5. PROFIBUS FMS, DP Y PA

1. PROFIBUS (Process Field BUS)
2. Características generales de Profibus
3. Perfiles de PROFIBUS DP, PA y FMS
4. Modelo ISO OSI para Profibus

5. Medios físicos de transmisión de datos: cable para RS-, fibra óptica y IEC -
6. Coordinación de datos en Profibus
7. Profibus DP Configuración y funciones
8. Profibus FMS y servicios aportados
9. Profibus-PA Características de comunicación y aplicaciones
10. Profisafe Aplicaciones libres de errores
11. Perfil de aplicaciones para dispositivos especiales
12. Conexión de dispositivos

#### UNIDAD DIDÁCTICA 6. EL PROTOCOLO CAN Y EL BUS CANOPEN

1. Descripción del protocolo CAN
2. Formato de trama en el protocolo CAN
3. Acceso al medio en CAN
4. Sincronización del bus
5. Topología del bus
6. Tipos de conectores en el Bus CAN
7. Aplicaciones del protocolo CAN: CANopen, DeviceNet, TTCAN...
8. El BUS CANopen ¿De dónde viene?
9. Estructura básica de CANopen
10. Diccionario de objetos en CANopen
11. Perfiles de comunicación y de dispositivos en CANopen:
12. Gestión de la red en el bus CANopen
13. Estructura del modelo CANopen: definición de SDOs y PDOs

#### UNIDAD DIDÁCTICA 7. ETHERNET INDUSTRIAL. APLICACIONES E INSTALACIONES

1. Ethernet y el ámbito industrial
2. Las ventajas de Ethernet industrial respecto al resto
3. Soluciones para compatibilizar Ethernet en la industria
4. Modificaciones del protocolo: RETHER y ETHEREAL
5. Mecanismos de prioridad en Ethernet: IEEE P y configuración del switch
6. Componentes, instalación y esquemas de las redes: cableado, hub, switch y router
7. Buses de campo que usan Ethernet industrial
8. PROFINET
9. EtherNet/IP
10. ETHERCAT

#### UNIDAD DIDÁCTICA 8. REDES INALÁMBRICAS. WIFI

1. Contexto actual de las tecnologías inalámbricas en la industria y aplicaciones
2. Selección de sistemas Wireless
3. Componentes de una red inalámbrica
4. Utilización de la tecnología Wireless en la industria
5. Tecnologías de transmisión
6. Comparativa de las distintas tecnologías wireless
7. Potencia de transmisión, atenuación e influencia del medio
8. Conceptos y tipos de antenas para redes de datos inalámbricas
9. La tecnología inalámbrica WIFI Wireless Ethernet

10. Estándares Wi-Fi: IEEE
11. Seguridad en una red Wi-Fi

## MÓDULO 6. SUPERVISIÓN Y MONITORIZACIÓN DE PROCESOS; HMI Y SCADA

### UNIDAD DIDÁCTICA 1. CONCEPTOS PREVIOS DE SISTEMAS DE CONTROL Y SUPERVISIÓN DE PROCESOS: SCADA Y HMI

1. Evolución de los sistemas de visualización
2. Sistemas de automatización global: ERP y MES
3. Introducción al concepto de supervisión y control
4. Importancia del concepto "tiempo real" en un SCADA
5. Definición de SCADA y conceptos relacionados
6. Sistemas de control distribuido: definición y características
7. Diferencias entre sistemas SCADA y DCS
8. Estudio de viabilidad de un sistema SCADA
9. Mercado de la tecnología SCADA
10. Control mediante PC industriales y tarjetas de expansión
11. Pantallas de operador HMI
12. Selección de las características de una pantalla HMI
13. Software para programación de pantallas HMI
14. Dispositivos tablet PC

### UNIDAD DIDÁCTICA 2. SOPORTE FÍSICO DE UN SCADA: MTU, RTU Y COMUNICACIONES

1. Principio de funcionamiento general de un sistema SCADA
2. Subsistemas que componen un sistema de supervisión y mando
3. Componentes de una RTU, funcionamiento y características
4. Sistemas de telemetría: genéricos, dedicados y multiplexores
5. Software de control de una RTU y comunicaciones
6. Tipos de capacidades de una RTU
7. Interrogación, informes por excepción y transmisiones iniciadas por RTU's
8. Detección de fallos de comunicaciones
9. Fases de implantación de un SCADA en una instalación

### UNIDAD DIDÁCTICA 3. COMPONENTES DEL SOFTWARE SCADA E INTERCAMBIO DE DATOS CON OPC UA

1. Programación orientada a objetos
2. Principales componentes del software SCADA: driver, utilidades de desarrollo y Run-time
3. Las utilidades de desarrollo y el programa Run-time
4. Almacenamiento en bases de datos
5. Métodos de comunicación entre aplicaciones: OPC, ODBC, ASCII, SQL y API
6. El protocolo OPC y su evolución a OPC UA (Unified Architecture)
7. Configuración de controles OPC en el SCADA

### UNIDAD DIDÁCTICA 4. INTERPRETACIÓN DE PLANOS Y CROQUIS DE IMPLANTACIÓN

1. Normalización de símbolos y diagramas

2. Identificación de instrumentos y funciones
3. Símbolos empleados en el control de procesos
4. Elaboración de planos de implantación y croquis de distribución en sistemas de supervisión
5. Tipología de símbolos
6. Ejemplos de esquemas

#### UNIDAD DIDÁCTICA 5. ESTÁNDARES Y NORMAS GENERALES DE DISEÑO DE LA INTERFAZ

1. Aspectos a considerar en el diseño de un sistema automatizado
2. Estándares y guías metodológicas
3. Principios generales de diseño industrial
4. Diseño de los elementos de mando e indicación para SCADAS y HMI
5. Nomenclatura de colores en los órganos de servicio
6. Diseño de la localización y uso de elementos de mando

#### UNIDAD DIDÁCTICA 6. GEMMA: GUÍA DE LOS MODOS DE MARCHA Y PARADA EN UN AUTOMATISMO

1. Antecedentes y origen de la guía GEMMA
2. Conceptos fundamentales de GEMMA
3. Descripción de los rectángulos-estado
4. Metodología a seguir en la implementación de un automatismo
5. Selección de los modos de marcha y de paro (Paso )
6. Hacia el GRAFCET completo
7. Enriquecimiento del GRAFCET DE BASE
8. Descomposición por TAREAS
9. Tratamiento de alarmas

#### UNIDAD DIDÁCTICA 7. UTILIDADES Y MÓDULOS DE DESARROLLO EN PAQUETES SCADA

1. Módulos y paquetes software comunes
2. Módulo de configuración
3. Elementos de interfaz gráfica del operador
4. Herramientas para control de proceso
5. Representación de tendencias Trending
6. Módulos de gestión de alarmas y eventos
7. Registro y archivado de eventos y alarmas
8. Herramientas de elaboración de informes
9. Utilidad de la creación de recetas
10. Modulo de configuración de comunicaciones

#### UNIDAD DIDÁCTICA 8. DISEÑO DE LA INTERFAZ: CUADROS DE CONTROL Y PANTALLAS SCADA

1. Criterios para el diseño de pantallas de supervisión
2. Arquitectura
3. Distribución de las pantallas
4. Navegación
5. Uso del color
6. Información textual
7. Definición de equipos, estados y eventos de proceso

8. Información y valores de proceso
9. Tablas y gráficos de tendencias
10. Comandos e ingreso de datos
11. Alarmas
12. Checklist de evaluación de diseños SCADA

