

El Instituto de Industria Incorporará un Asistente MAF D o E
para la asignatura
Robótica Industrial

En el marco de la Carrera de Ingeniería Electromecánica Orientación Automatización
Sede Campus

Modalidad de contratación: MAF Prestación de Servicios

Nivel y tipo de cobertura: Categoría MAF D o E

Periodo de contratación: 14/08/2017 hasta el 02/12/2017

Cantidad de horas semanales: 4

Total de semanas: 16

Total de horas: 64 horas

Tareas a realizar:

- Asistencia al dictado de clases de la asignatura “**Robótica Industrial**” de la Carrera de Ingeniería Electromecánica Orientación Automatización (se adjuntan los contenidos mínimos).
- Asistencia en la preparación de los trabajos prácticos y demás actividades específicas correspondientes a dicha asignatura.
- Asistencia en la corrección de trabajos prácticos.
- Asistencia en la preparación del Programa de la asignatura.
- Asistencia en la preparación y corrección de exámenes parciales y finales.
- Atención a consultas de estudiantes.

Requisitos mínimos del perfil:

Asistente (MAF D):

- Poseer título de grado en áreas afines a la materia.
- Experiencia en docencia universitaria no inferior a 2 años en asignaturas afines a la búsqueda.

Asistente (MAF E):

- Poseer título de grado en áreas afines a la materia.
- Experiencia en docencia universitaria no inferior a 1 años en asignaturas afines a la búsqueda.

Ambas Categorías:

- Experiencia en la actividad profesional en el rubro.
- Disponibilidad para el dictado de clases los días martes de 18 a 22 horas en el Campus de la Universidad Nacional de General Sarmiento (UNGS), Juan María Gutiérrez 1150, Los Polvorines, Provincia de Buenos Aires.

Enviar currículum vitae a la dirección electrónica: dtaidei@ungs.edu.ar (Incluir CUIL en el CV)

Cualquier consulta dirigirla al Ing. Amado Osvaldo Vitali, coordinador de la carrera:
avitali@ungs.edu.ar

Referencia: Ref. 41 MAF D o E Robótica Industrial

Plazo de presentación: Desde el 19/06/2017 hasta el 25/06/2017

Contenidos Mínimos de la Asignatura

Introducción a la robótica. Morfología de los robots. Representación de la posición y orientación. Modelo cinemático de robots. Arquitecturas para control de robots. Modelos dinámicos aplicados a las estructuras de manipuladores. Sensores utilizados en robótica. Control de las articulaciones de un robot manipulador. Generación de trayectorias. Programación de robots (Rapid, Krl). Control de robots móviles. Detección de colisiones y planificación de caminos.