

## Q1

240EI515	Organització Industrial	Obligatòria	4,5
240EI012	Tecnologia de Màquines	Obligatòria	4,5
240EI013	Ampliació d'Electrònica	Obligatòria	4,5
240EI014	Tecnologia Elèctrica	Obligatòria	3
240EI016	Teoria d'estructures	Obligatòria	4,5
240EI011	Control de processos	Obligatòria	4,5
240IAU11	Fonaments de Robòtica	Optativa	4,5

30

## Q2

240EI021	Màquines Tèrmiques	Obligatòria	4,5
240EI022	Màquines Hidràuliques	Obligatòria	4,5
240EI023	Transports	Obligatòria	4,5
240EI024	Sistemes Integrats de Fabricació	Obligatòria	3
240EI026	Construccions i Arquitectura Industrial	Obligatòria	4,5
240EI525	Administració d'Empreses i Organitzacions	Obligatòria	4,5
240IAU21	Control no lineal, òptim i predictiu	Optativa	4,5

30

## Q3

240AR012	Cinemàtica, Dinàmica i Control en Robòtica	Obligatòria	6
240AR013	Modelat, Identificació i Simulació de Sistemes Dinàmics	Obligatòria	4,5
240AR014	Optimització en Control i Robòtica	Obligatòria	4,5
240AR015	Visió per Computador	Obligatòria	4,5
240AR011	Sistemes de Control Lineal Multivariable	Obligatòria	6
	Optativa MAR*	Optativa	4,5

30

## Q4

240AR022	Reconeixement de Formes i Aprenentatge Automàtic	Obligatòria	6
240AR023	Robots Mòbils i Navegació	Obligatòria	4,5
240AR021	Sistemes de Control No Lineals	Obligatòria	6
	Optativa MAR	Optativa	4,5
	Optativa MAR	Optativa	4,5
	Optativa MAR	Optativa	4,5

30

\*Sempre que els horaris siguin compatibles, si no es pot incrementar l'optativitat a Q4 i Q5

## Q5

240EI031	Tecnologia Energètica	Obligatòria	3
240EI034	Tecnologia Química	Obligatòria	4,5
240EI035	Instal·lacions	Obligatòria	3
240EI532	Recursos Humans	Obligatòria	3
240EI533	Innovació Tecnològica	Obligatòria	3
240AR032	Planificació i Implementació de Sistemes Robòtics	Obligatòria	6
240AR031	Sistemes Encastats i de Temps Real	Obligatòria	4,5
	Optativa MAR	Optativa	4,5

31,5

## Q6

240EI041	Treball Fi de Màster MUEI	PROJECTE	12
240AR041	Treball Fi de Màster MAR	PROJECTE	12

24

## TOTAL CRÈDITS DOBLE MÀSTER

175,5

MUEI
MAR
Optatives Automàtica MUEI (obligatòries Doble Màster)
TFM