

3. Otras disposiciones

UNIVERSIDADES

Resolución de 26 de noviembre de 2025, de la Universidad de Jaén, por la que se publica el Plan de Estudios conducente a la obtención del título de Máster Universitario en Ingeniería Mecatrónica y Robótica por la Universidad de Jaén.

De conformidad con lo dispuesto en el artículo 8 de la Ley Orgánica 2/2023, de 22 de marzo, del Sistema Universitario, y el artículo 27 del Real Decreto 822/2021, de 28 de septiembre, por el que se establece la organización de las enseñanzas universitarias y del procedimiento de aseguramiento de su calidad, y una vez obtenida la verificación del Plan de Estudios por el Consejo de Universidades, previo informe favorable de la Agencia para la Calidad Científica y Universitaria de Andalucía, así como la autorización de la Comunidad Autónoma de Andalucía y acordado el carácter oficial del título mediante Acuerdo de Consejo de Ministros de 23 de septiembre de 2025, publicado en el BOE núm. 236, de 1 de octubre de 2025, por Resolución de la Secretaría General de Universidades de 25 de septiembre de 2025.

Este Rectorado ha resuelto publicar el Plan de Estudios conducente a la obtención del título de Máster Universitario en Ingeniería Mecatrónica y Robótica por la Universidad de Jaén que queda estructurado conforme figura en el siguiente anexo.

Jaén, 26 de noviembre de 2025.- El Rector, Nicolás Ruiz Reyes.

A N E X O

Plan de Estudios: Máster Universitario en Ingeniería Mecatrónica y Robótica por la Universidad de Jaén.

Rama de Conocimiento: Ingeniería y Arquitectura.

Campo de Estudio (Ámbito de Conocimiento): Ingeniería industrial, ingeniería mecánica, ingeniería automática, ingeniería de la organización industrial e ingeniería de la navegación.

Código RUCT: 3500624.

Distribución del Plan de Estudios en Créditos ECTS por tipo de materia

Créditos Obligatorios	48
Créditos de Prácticas Académicas Externas	6
Créditos de Trabajo Fin de Máster	6
Total Créditos ECTS	60

Estructura del Plan de Estudios por módulos, materias y asignaturas

Módulo	Materia	Asignatura	ECTS	*Carácter	Curso	Semestre	Idioma	Tipo de enseñanza
Ingeniería Mecánica	Ingeniería Mecánica	Cinemática y dinámica de sistemas mecatrónicos	3	OBL	1	1A	Castellano	Presencial
		Comportamiento mecánico de los materiales	3	OBL	1	1A	Castellano	Presencial
		Microfluídica: aplicación a la fabricación de nanofibras y nanotubos	3	OBL	1	1A	Castellano	Presencial
		Diseño de elementos y actuadores mecánicos	3	OBL	1	2A	Castellano	Presencial
		Fabricación asistida de elementos mecánicos.	3	OBL	1	2A	Castellano	Presencial
Ingeniería Gráfica, Diseño y Proyectos	Ingeniería Gráfica, Diseño y Proyectos	Diseño gráfico y modelado de piezas y componentes 3D	3	OBL	1	1A	Castellano	Presencial
		Diseño y desarrollo de nuevos productos	3	OBL	1	1B	Castellano	Presencial
Ingeniería Eléctrica	Ingeniería eléctrica	Modelado y control de máquinas eléctricas	3	OBL	1	2A	Castellano	Presencial
Ingeniería Electrónica	Ingeniería electrónica	Integración electrónica	3	OBL	1	1B	Castellano	Presencial
Ingeniería Informática	Ingeniería informática	Gestión de proyectos y desarrollo de aplicaciones software	3	OBL	1	1B	Castellano	Presencial
Ingeniería Informática e Ingeniería Electrónica	Ingeniería Informática e Ingeniería Electrónica	Diseño y programación de sistemas embebidos	3	OBL	1	2B	Castellano	Presencial
Ingeniería de Sistemas y Automática	Ingeniería de Sistemas y Automática	Nuevos sensores aplicados a la mecatrónica	3	OBL	1	1A	Castellano	Presencial
		Control de sistemas mecatrónicos y automatización	3	OBL	1	1B	Castellano	Presencial
		Sistemas robóticos I	3	OBL	1	1B	Castellano	Presencial
		Sistemas robóticos II	3	OBL	1	2B	Castellano	Presencial
Ingeniería de Telecomunicaciones	Ingeniería Telecomunicaciones	Telecomunicaciones y telemonitorización	3	OBL	1	2	Castellano	Presencial
Prácticas de Empresa	Prácticas de Empresa	Prácticas de Empresa	6	PE	1	2	Castellano	Presencial
Trabajo Fin de Máster	Trabajo Fin de Máster	Trabajo Fin de Máster	6	TFM	1	2	Castellano	Presencial

* Carácter: OBL: Obligatoria; OPT: Optativa; PE: Prácticas externas; TFG: Trabajo Fin de Máster.

Ordenación temporal del Plan de Estudios

1.º Curso			
Semestre 1A	ECTS	Semestre 2A	ECTS
Cinemática y Dinámica de Sistemas Mecatrónicos	3	Diseño de elementos y actuadores mecánicos	3
Comportamiento mecánico de los materiales	3	Fabricación asistida de elementos mecánicos	3
Diseño gráfico y modelado de piezas y componentes 3D	3	Modelado y control de máquinas eléctricas	3
Microfluídica: aplicación de nanofibras y nanotubos.	3	Prácticas de Empresa	6
Nuevos sensores aplicados a la mecatrónica	3		
Semestre 1B	ECTS	Semestre 2A	ECTS
Control de sistemas mecatrónicos y automatización	3	Diseño y programación de sistemas embebidos	3
Integración electrónica	3	Telecomunicaciones y Telemonitorización	3
Gestión de Proyectos y desarrollo de aplicaciones software	3	Sistemas robóticos II	3
Diseño y desarrollo de nuevos productos	3	Trabajo Fin de Máster	6
Sistemas robóticos I	3		
TOTAL	30	TOTAL	30

00332732