

6. PERSONAL ACADÉMICO

6.1. Profesorado y otros recursos humanos necesarios y disponibles para llevar a cabo el plan de estudios propuesto

Para llevar a cabo el plan de estudios de Grado en Ingeniería Robótica se necesitará profesorado para impartir docencia de las materias de matemáticas, física, informática, expresión gráfica, química, programación e inteligencia computacional, materiales, tecnología eléctrica, electrónica, automática, sistemas sensoriales, comunicaciones y robótica; así como personal académico encargado de la dirección y coordinación de los departamentos que organizarán dichas materias. Asimismo, se requerirá de personal de apoyo de centro y de departamentos (personal de administración y servicios y personal técnico) para garantizar la calidad de la docencia, de la investigación y de la formación del estudiante.

6.1.1. Profesorado necesario y disponible

En la tabla que se presenta a continuación se puede observar el personal académico disponible para el Grado que se propone, con detalle de su adscripción a los distintos departamentos, su categoría y vinculación con la Universidad (fijos y temporales), así como su experiencia docente (medida en quinquenios docentes) e investigadora (medida en sexenios de investigación). También se muestran los años de experiencia profesional en el caso del personal asociado. Las áreas de conocimiento de los departamentos implicados en la docencia de estos estudios ponen de manifiesto la adecuación del personal académico a los ámbitos de conocimiento del título. Además, muchos de estos profesores imparten docencia desde hace varios años en el ámbito de la Escuela Politécnica Superior (grados de Ingeniería en Informática, Ingeniería Multimedia e Ingeniería en Telecomunicaciones), que se enmarcan en un contexto formativo afín al Grado que se propone. Parte de este profesorado tiene experiencia en aspectos relacionados con la ingeniería robótica a través de la participación en el Master de Automática y Robótica. En función de los cambios implantados con los nuevos títulos de grado, nueva distribución de créditos docentes y la desaparición de las titulaciones de planes a extinguir, se ha estimado que un 20% aproximadamente de la capacidad docente del profesorado recogido en la tabla podría dedicarse a la docencia en el Grado en Ingeniería Robótica.

DEPARTAMENTO	AREA_CONOCIMIENTO	CATEGORIA	Nº PDI	Nº Doctores	a Tiempo Completo	Quinquenios	Sexenios	Exper. Prof.(Asoc.)
CIENCIA DE LA COMPUTACION E INT. ARTIF.	CIENCIA DE LA COMPUTACION, INTELIGENCIA ARTIFICIAL	CU	6	6	6	32	21	
		CEU	1	1	1	6	2	
		TU	16	16	16	64	27	
		TEU	4	1	4	15		
		CONDOC	3	3	3	6	1	
		AYUDOC	2	2	2	2	2	
		COLAB	3	1	3	8		
		ASO	18	6				297
		OTROS	2		2			
			55	36	37	133	53	297
CONSTRUCCIONES ARQUITECTONICAS	CONSTRUCCIONES ARQUITECTONICAS	CU	2	2	2	10	6	
		TU	1	1	1	3	1	
		TEU	2	2	2	7		
		CONDOC	1	1	1	1		
		AYUDOC	3	3	3	2	2	
		COLAB	1	1	1			
		ASO	8	4				125
		OTROS	1	1	1			
			19	15	11	23	9	125
EXPRESION GRAFICA, COMPOSICION Y PROYECT	COMPOSICION ARQUITECTONICA	CU	1	1	1	4	4	
		TU	3	3	3	9	6	
		AYUDOC	2	2	2			
		ASO	3	1				35
	EXPRESION GRAFICA ARQUITECTONICA	TU	7	7	7	27	9	
		TEU	4	2	4	16		
		AYUDOC	1	1	1			
		ASO	1					21
	EXPRESION GRAFICA EN LA INGENIERIA	TU	2	2	2	9	1	
		TEU	2		1	3		
		CONDOC	1	1	1	2		
		AYU	1		1			
		ASO	1					24
	INGENIERIA CARTOGRAFICA, GEODESICA Y FOTOGRAMETRIA	COLAB	1	1	1	3		
	PROYECTOS ARQUITECTONICOS	TU	3	3	3	8	4	
		CONDOC	2	2	2	1	1	
	AYUDOC	1	1	1				
	AYU	1		1				
	ASO	8	1				106	

			45	28	31	82	25	186
FILOLOGIA INGLESA	FILOLOGIA INGLESA	CU	7	7	7	40	29	
		TU	16	16	16	60	22	
		TEU	2		2	10		
		CONDOC	1	1	1	2	1	
		AYUDOC	6	6	6	2	2	
		COLAB	1		1	2		
		ASO	34	5				327
			67	35	33	116	54	327
FISICA, INGENIERIA DE SISTEMAS Y TEORIA.	FISICA APLICADA	CU	8	8	8	32	26	
		TU	14	14	14	53	28	
		CONDOC	1	1	1	1	2	
		ASO	5	4				35
		OTROS	2	2	2			
	INGENIERIA DE SISTEMAS Y AUTOMATICA	CU	3	3	3	14	10	
		TU	8	8	8	22	14	
		AYUDOC	1	1	1		1	
		ASO	6					67
		OTROS	1		1			
	TEORIA DE LA SEÑAL Y COMUNICACIONES	CU	1	1	1	4	3	
		TU	7	7	7	24	17	
		TEU	2		1	6		
		CONDOC	1	1	1	3	1	
		AYUDOC	1	1	1	1	1	
		AYU	1	1	1		1	
		ASO	10	1				102
			72	53	50	160	104	204
INGENIERIA CIVIL	INGENIERIA DE LA CONSTRUCCION	CU	2	2	2	11	8	
		TU	6	6	6	18	8	
		CONDOC	3	3	3	4	2	
		AYUDOC	2	2	2		2	
		ASO	10	1				137
		OTROS	1		1			
	INGENIERIA DEL TERRENO	CU	1	1	1	3	3	
		CEU	1	1	1	6		
		TU	2	2	2	3	1	
		AYUDOC	1	1	1		1	
		AYU	1	1	1		1	
		ASO	5	2				76
		OTROS	2		2			
	INGENIERIA E INFRAESTRUCTURA DE LOS TRANSPORTES	TU	1	1	1	1		
		TEU	1		1	4		
	CONDOC	2	2	2	4	1		
	AYU	1	1	1				
	ASO	7	2				102	

	INGENIERIA ELECTRICA	ASO	2	1				20
	INGENIERIA HIDRAULICA	TU	1	1	1	4	1	
		CONDOC	1	1	1	1	1	
		AYUDOC	1	1	1			
		AYU	1	1	1			
		ASO	6	1				90
	MECANICA DE LOS MEDIOS CONTINUOS Y T. DE ESTRUCT.	CU	2	2	2	9	5	
		TU	4	4	4	12	2	
		TEU	1	1	1	3		
		CONDOC	1	1	1	2		
		AYU	1		1			
		ASO	10	4				161
		OTROS	1		1			
				81	46	41	85	36
INGENIERIA QUIMICA	INGENIERIA QUIMICA	CU	12	12	12	63	55	
		TU	12	12	12	36	33	
		CONDOC	1	1	1	3	1	
		ASO	3	1				12
		OTROS	3	2	3		1	
	TECNOLOGIAS DEL MEDIO AMBIENTE	CU	1	1	1	4	3	
	OTROS	1	1					
			33	30	29	106	93	12
LENGUAJES Y SISTEMAS INFORMATICOS	LENGUAJES Y SISTEMAS INFORMATICOS	CU	12	12	12	56	40	
		TU	18	18	18	65	33	
		TEU	5	2	5	23		
		CONDOC	8	8	8	17	6	
		AYUDOC	4	4	4	1	2	
		ASO	27	5			2	409
		OTROS	3		3			
			77	49	50	162	83	409
MATEMATICA APLICADA	MATEMATICA APLICADA	CU	3	3	3	18	12	
		CEU	3	3	3	16	7	
		TU	11	11	11	44	19	
		TEU	3	2	3	9		
		CONDOC	1	1	1	2	1	
		ASO	2	1			1	39
		OTROS	1		1			
			24	21	22	89	40	39
TECNOLOGIA INFORMATICA Y COMPUTACION	ARQUITECTURA Y TECNOLOGIA DE COMPUTADORES	CU	2	2	2	6	5	
		TU	21	21	21	75	36	
		TEU	1	1	1	5		
		CONDOC	2	2	2	4	2	
		AYUDOC	1	1	1	1		
		ASO	16	8			1	209
	OTROS	5		5				

	CIENCIA DE LA COMPUTACION, INTELIGENCIA ARTIFICIAL	OTROS	1		1			
			49	35	33	91	44	209
QUÍMICA INORGÁNICA	QUÍMICA INORGÁNICA	CU	10	10	10	49	40	
		TU	9	9	9	25	21	
		INV. DOCTOR	2	2	2		1	
		EMÉRITO	1	1		6	6	
			22	22	21	80	68	0
SOCIOLOGÍA I	SOCIOLOGÍA I	CU	1	1	1	6	4	
		TU	5	5	5	18	5	
		TEU	6	5	6	23		
		CONTR. DOC.	2	2	2		2	
		AYU. DOC.	3	3	3		1	
		ASO.	12	2				76
		COLABORADOR	1	1	1			
			30	19	18	47	12	76
ANALISIS MATEMATICO	ANALISIS MATEMATICO	CEU	1	1	1	6	2	
		TU	2	2	2	6	5	
		TEU	3		3	10		
		AYU. DOC.	3	3	3			
		ASO.	2					12
			11	6	9	22	7	12
ESTADISTICA E INVESTIGACION OPERATIVA	ESTADISTICA E INVESTIGACION OPERATIVA	CU	3	3	3	17	13	
		TU	7	7	7	19	6	
		TEU	2	1	2	5		
		AYU. DOC.	1	1	1			
		ASO.	6					58
			19	12	13	41	19	58
ECONOMIA FINANCIERA Y CONTABILIDAD	ECONOMIA FINANCIERA Y CONTABILIDAD	CU	3	3	3	17	7	
		TU	14	14	14	49	12	
		TEU	9	4	9	43		
		CONTR. DOC.	2	2	2		2	
		COLABORADOR	1	1	1			
		AYU.	1	1	1			
		ASO.	21	4				141
			51	29	30	109	21	141
ORGANIZACION DE EMPRESAS	ORGANIZACION DE EMPRESAS	CU	3	3	3	14	7	
		TU	15	15	15	46	12	
		TEU	1	1	1	4		
		CONTR. DOC.	4	4	4		3	
		COLABORADOR	3	3	3			
		ASO.	21	4				96
			47	30	26	64	22	96
QUIMICA FISICA	QUIMICA FISICA	CU	7	7	7	36	29	
		TU	10	10	10	31	26	
		CONTR. DOC.	1	1	1		3	

		EMÉRITO	1	1		6	6	
			19	19	18	73	64	0
FISICA APLICADA	FISICA APLICADA	CU	5	5	5	26	22	
		TU	7	7	7	17	20	
			12	12	12	43	42	0

DEPARTAMENTO	Puesto	Nº PDI	Nº Doctores	a Tiempo Compete	Quinquenios	Sexenios	Exper. Prof. (Asoc.)
CIENCIA DE LA COMPUTACION E INT. ARTIF.	CU	3	3	3	15	9	
	CEU	1	1	1	5	1	
	TU	15	15	15	54	20	
	TEU	5		5	17		
	CONTR. DOC.	6	6	6		4	
	COLAB.	5		5			
	ASO.	19	2				161
Total CIENCIA DE LA COMPUTACION E INT. ARTIF.		54	27	35	91	34	161
CONSTRUCCIONES ARQUITECTÓNICAS	CU	2	2	2	12	6	
	TU	3	3	3	8	3	
	TEU	5	2	4	16		
	AYU. DOC.	1	1	1			
	AYU.	3	2	3			
	COLAB.	1	1	1			
	ASO.	13	4				62
Total CONSTRUCCIONES ARQUITECTÓNICAS		28	15	14	36	9	62
EXPRESIÓN GRÁFICA Y CARTOGRAFÍA	CU	2	2	2	10	3	
	TU	7	7	7	20	10	
	TEU	17	8	16	56		
	CONTR. DOC.	2	2	2		1	
	AYU. DOC.	3	3	3		1	
	AYU.	1	1	1			
	COLAB.	3		3			
ASO.	23	3				124	
Total EXPRESIÓN GRÁFICA Y CARTOGRAFÍA		58	26	34	86	15	124
FISICA, INGENIERIA DE SISTEMAS Y TEORIA.	CU	6	6	6	26	17	
	TU	31	31	31	90	52	
	TEU	3	1	2	5		
	CONTR. DOC.	1	1	1		1	
	AYU. DOC.	6	6	6		6	
	ASO.	9	2				65
Total FISICA, INGENIERIA DE SISTEMAS Y TEORIA.		56	47	46	121	76	65
INGENIERÍA CIVIL	CU	4	4	4	18	11	
	CEU	3	3	2	8	2	
	TU	7	7	7	20	7	
	TEU	5	2	4	4		
	CONTR. DOC.	2	2	2		3	

	AYU. DOC.	3	3	3			
	COLABORADOR	4	1	4		1	
	AYU.	5	2	5			
	ASO.	74	5			2	392
Total INGENIERÍA CIVIL		107	29	31	50	26	392
LENGUAJES Y SISTEMAS INFORMATICOS	CU	6	6	6	25	19	
	TU	21	21	21	62	34	
	TEU	6	2	6	21		
	CONTR. DOC.	8	8	8		5	
	AYU. DOC.	3	3	3		3	
	ASO.	22	4			1	205
Total LENGUAJES Y SISTEMAS INFORMATICOS		66	44	44	108	62	205
MATEMATICA APLICADA	CU	1	1	1	6	5	
	CEU	4	4	4	20	8	
	TU	9	9	9	37	14	
	TEU	4	3	4	11		
	CONTR. DOC.	3	3	3		2	
	AYU. DOC.	1	1	1			
	ASO.	9	2			1	43
Total MATEMATICA APLICADA		31	23	22	74	30	43
QUÍMICA INORGÁNICA	CU	10	10	10	49	40	
	TU	9	9	9	25	21	
	INV. DOCTOR	2	2	2		1	
	EMÉRITO	1	1		6	6	
Total QUÍMICA INORGÁNICA		22	22	21	80	68	0
SOCIOLOGÍA I	CU	1	1	1	6	4	
	TU	5	5	5	18	5	
	TEU	6	5	6	23		
	CONTR. DOC.	2	2	2		2	
	AYU. DOC.	3	3	3		1	
	ASO.	12	2				76
	COLABORADOR	1	1	1			
Total SOCIOLOGÍA I		30	19	18	47	12	76
TECNOLOGIA INFORMATICA Y COMPUTACION	CU	1	1	1	5	2	
	TU	17	17	17	51	21	
	TEU	2	1	2	6		
	CONTR. DOC.	5	5	5		4	
	AYU. DOC.	2	2	2		1	
	ASO.	13	3			1	81
Total TECNOLOGIA INFORMATICA Y COMPUTACION		40	29	27	62	29	81
FILOLOGÍA INGLESA	CU	4	4	4	20	14	
	TU	17	17	17	61	27	
	TEU	4	2	4	14		
	CONTR. DOC.	1	1	1			
	COLAB.	2		2			

	ASO:	24	6				113
Total FILOLOGÍA INGLESA		52	30	28	95	41	113
INGENIERÍA QUÍMICA	CU	10	10	10	52	40	
	TU	10	10	10	32	25	
	CONTR. DOC.	6	6	6		6	
	AYU. DOC.	1	1	1		1	
Total INGENIERÍA QUÍMICA		27	27	27	84	72	0
ANÁLISIS MATEMÁTICO	CEU	1	1	1	6	2	
	TU	2	2	2	6	5	
	TEU	3		3	10		
	AYU. DOC.	3	3	3			
	ASO:	2					12
Total ANÁLISIS MATEMÁTICO		11	6	9	22	7	12
ESTADÍSTICA E INVESTIGACIÓN OPERATIVA	CU	3	3	3	17	13	
	TU	7	7	7	19	6	
	TEU	2	1	2	5		
	AYU. DOC.	1	1	1			
	ASO:	6					58
Total ESTADÍSTICA E INVESTIGACIÓN OPERATIVA		19	12	13	41	19	58
ECONOMÍA FINANCIERA Y CONTABILIDAD	CU	3	3	3	17	7	
	TU	14	14	14	49	12	
	TEU	9	4	9	43		
	CONTR. DOC.	2	2	2		2	
	COLABORADOR	1	1	1			
	AYU.	1	1	1			
	ASO:	21	4				141
Total ECONOMÍA FINANCIERA Y CONTABILIDAD		51	29	30	109	21	141
ORGANIZACIÓN DE EMPRESAS	CU	3	3	3	14	7	
	TU	15	15	15	46	12	
	TEU	1	1	1	4		
	CONTR. DOC.	4	4	4		3	
	COLABORADOR	3	3	3			
	ASO:	21	4				96
Total ORGANIZACIÓN DE EMPRESAS		47	30	26	64	22	96
QUÍMICA FÍSICA	CU	7	7	7	36	29	
	TU	10	10	10	31	26	
	CONTR. DOC.	1	1	1		3	
	EMÉRITO	1	1		6	6	
Total QUÍMICA FÍSICA		19	19	18	73	64	0
FÍSICA APLICADA	CU	5	5	5	26	22	
	TU	7	7	7	17	20	
Total FÍSICA APLICADA		12	12	12	43	42	0
Total general		730	446	455	1286	649	1322

A continuación, se presentan tres tablas en la que se detalla el núcleo básico del profesorado para los ámbitos de conocimiento de Ingeniería Mecánica, Ingeniería de Sistemas y Automática y Tecnología Electrónica.

AMBITO DE CONOCIMIENTO: INGENIERÍA MECÁNICA Y AFINES					
Puesto	Nº PDI	% Dedicación al Título	Asignaturas impartidas del ámbito de conocimiento relacionadas con el Grado de Ingeniería Robótica	Líneas de investigación relacionadas con el Grado de Ingeniería Robótica	Titulación
CATEDR. UNIV.	4 2	70	Mecanismos, Máquinas y Automatización (Máster Universitario en Profesorado de Educación Secundaria)	Robótica (manipulación diestra, robots cooperativos, telerobótica, control de robots) Visión artificial (control visual de robots, visión 3-D, guiado de robots, inspección) Ingeniería de control (control visual)	4 2 Doctor, Ingeniero Industrial
TITULAR. UNIV.	3 4	35	Diseño Mecánico, Laboratorio Integrado de Ingeniería Industrial (Grado en Ingeniería Química) Mecanismos, Máquinas y Automatización (Máster Universitario en Profesorado de Educación Secundaria)	Vibraciones mecánicas, Modelización numérica. Acústica y vibraciones. Telerobótica.	2 3 Doctores, 1 Ingeniero Industrial y 1 Licenciado en Ciencias Químicas
CONTR. DOCTOR	1	25	Diseño Mecánico (Grado en Ingeniería Química)	Comportamiento mecánico de materiales, corrosión.	1 Doctor, Licenciado en Ciencias Físicas
AYUD. DOCTOR	3	35	Laboratorio Integrado de Ingeniería Industrial (Grado en Ingeniería Química) Electromecánica (Máster Universitario en Automática y Robótica)	Comportamiento reológico de materiales. Refuerzo de estructuras con materiales compuestos. Telerobótica.	3 Doctores, 1 Ingeniero Industrial, 1 Ingeniero de Caminos, Canales y Puertos, 1 Ingeniero en Materiales

AMBITO DE CONOCIMIENTO: INGENIERÍA DE SISTEMAS Y AUTOMÁTICA Y AFINES					
Puesto	Nº PDI	% Dedicación al Título	Asignaturas impartidas del ámbito de conocimiento relacionadas con el Grado de Ingeniería Robótica	Líneas de investigación relacionadas con el Grado de Ingeniería Robótica	Titulación
CATEDR. UNIV.	2 3	70	Robots y Sistemas Sensoriales, Ingeniería de Control, Control por Computador (Ingeniería en Informática - plan 2001) Automatización (Ingeniería en Informática - plan 2001) Imagen y video por computador (Grado en Ingeniería Multimedia) Control de Procesos (Grado en Ingeniería Química) Control de Robots, Robótica Aplicada, Robótica Avanzada, Sistemas de Tiempo Real, Visión por Computador Avanzada, Visión por Computador 3D (Doctorado en	Robótica (manipulación diestra, robots cooperativos, telerobótica, control de robots) Visión artificial (control visual de robots, visión 3-D, guiado de robots, inspección) Ingeniería de control (Sistemas no lineales, sistema caóticos, control visual)	2 Doctores, Ingenieros Industriales 1 Doctor Ingeniero Informático

			Física, Ingeniería de Sistemas y Teoría de la Señal) Control sensorial de robots, Ingeniería de Visión (Doctorado Interuniversitario en Automática y Robótica) Sistemas de percepción (Máster Universitario en Automática y Robótica) Mecanismos, Máquinas y Automatización (Máster Universitario en Profesorado de Educación Secundaria)		
TITULAR. UNIV.	68	50	Robots y Sistemas Sensoriales, Ingeniería de Control, Control por Computador (Ingeniería en Informática - plan 2001) Automatización (Ingeniería en Informática - plan 2001) Automatización y Robótica (Grado en Ingeniería Informática) Automatización Avanzada, Robótica, Sistemas de Control Automático, Sistemas de Percepción, Visión 3D, Informática Industrial, Control y Programación de Robots, Nuevas Tendencias de la Robótica, Sistemas de Fabricación y Producción Automática, Sistemas de Interacción Hombre-Máquina (Máster Universitario en Automática y Robótica) Mecanismos, Máquinas y Automatización (Máster Universitario en Profesorado de Educación Secundaria)	Robótica (manipulación diestra, robots cooperativos, telerobótica, control de robots) Visión artificial (control visual de robots, visión 3-D, guiado de robots, inspección) Ingeniería de control (Sistemas no lineales, sistema caóticos, control visual)	67 Doctores, Ingenieros Informáticos 1 Doctor Ingeniero industrial
AYUD. DOCTOR	12 1	60 50	Automatización (Ingeniería en Informática - plan 2001) Automatización y Robótica (Grado en Ingeniería Informática) Imagen y video por computador (Grado en Ingeniería Multimedia) Automatización Avanzada, Sistemas de Control Automático (Máster Universitario en Automática y Robótica) Sistemas de Interacción Hombre-Máquina (Máster Universitario en Automática y Robótica)	Robótica (manipulación diestra, telerobótica) Visión artificial (control visual de robots, guiado de robots) Ingeniería de control (control-visual) Robótica (Interacción hombre-máquina)	1 Doctor, Ingeniero Industrial y 1 Doctor, Ingeniero Informático 1 Doctor en Bioingeniería

AMBITO DE CONOCIMIENTO: TECNOLOGÍA ELECTRÓNICA Y AFINES					
Puesto	Nº PDI	% Dedicación al Título	Asignaturas impartidas del ámbito de conocimiento relacionadas con el Grado de Ingeniería Robótica	Líneas de investigación relacionadas con el Grado de Ingeniería Robótica	Titulación
TITULAR. UNIV.	5	37	Laboratorio Integrado de Ingeniería Industrial, Electrotecnia y Electrónica (Grado en Ingeniería Química) Electrónica Analógica, Sistemas Electrónicos Digitales, Procesadores Digitales de Señal (Grado en Ingeniería en Sonido e	Tolerancia a fallos en Sistemas empotrados. Procesado de imagen en sistemas empotrados. Dispositivos reconfigurables y Sistemas on Chip. Sistemas electrónicos	5 Doctores, 1 Licenciado en Ciencias Físicas, 1 Ingeniero Electrónico, 1 Ingeniero Informático y 2 Ingenieros en

			<p>Imagen en Telecomunicación) Arquitecturas Reconfigurables (Ingeniería en Informática - plan 2001) Tecnología y Arquitectura Robótica (Grado en Ingeniería Informática) Diseño de sistemas embebidos, Avances en Tecnología Electrónica, Biometría y Sistemas de Verificación (Máster en Universitario en Tecnologías de la Informática) Diseño de Sistemas Electrónicos Digitales Avanzados, Instrumentación Electrónica (Máster Universitario en Telecomunicación)</p>	<p>para el control de procesos remotos. Telerobótica. Control óptimo y aprendizaje por refuerzo.</p>	Telecomunicación
CONTR. DOCTOR	1	25	<p>Arquitecturas Reconfigurables, Ingeniería de Mantenimiento de Computadores y Redes (Grado en Ingeniería Informática) Diseño de Circuitos y Sistemas Integrados (Máster Universitario en Telecomunicación)</p>	<p>Tolerancia a fallos en sistemas empotrados, Procesado de imagen en sistemas empotrados, Codiseño hardware/software, computación reconfigurable, Systems on Chip</p>	Doctor, Ingeniero Electrónico
AYUD. DOCTOR	2	40	<p>Sistemas Distribuidos (Grado en Ingeniería Informática) Computación Ubicua (Máster en Universitario en Tecnologías de la Informática) Electromecánica (Máster Universitario en Automática y Robótica)</p>	<p>Sistemas Distribuidos. Smart City. Cloud Computing. Telerobótica.</p>	2 Doctores, 1 Ingeniero Industrial, 1 Ingeniero Informático
TITULAR ESC. UNIV.	2	25	<p>Sistemas Embebidos (Grado en Ingeniería Informática) Sistemas Electrónicos Digitales (Grado en Ingeniería en Sonido e Imagen en Telecomunicación)</p>	<p>Dispositivos embebidos aplicados a la gestión energética (smartgrids). Middleware de integración para automatización y control. Dispositivos Reconfigurables y Arquitecturas específicas para sistemas criptográficos.</p>	1 Doctor, 1 Ingeniero Industrial, 1 Ingeniero en Electrónica