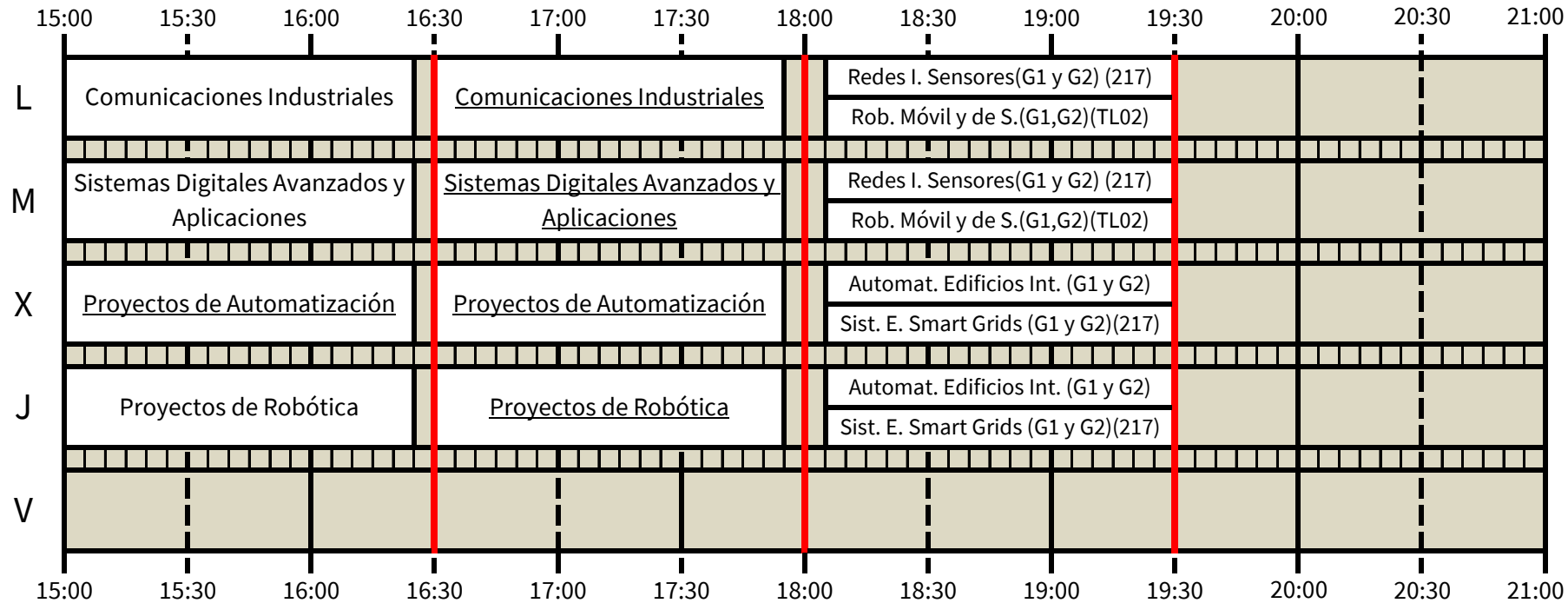


# Máster universitario en Ingeniería Electrónica, Robótica y Automática



Fundamentos de automatización es transversal con Automatización Industrial de 2º de GIERM

Electrónica de potencia es transversal con la asignatura homónima de 3º de GIERM

Fundamentos de control es transversal con Control Automático de 2º GIA

Fund. de electrónica es transversal con la asignatura homónima de 2º de GIERM

Fund. de robótica es transversal con Robótica de 2º de GIERM

Sistemas electrónicos es transversal con la asignatura homónima de 3º de GIERM

	15:00	15:30	16:00	16:30	17:00	17:30	18:00	18:30	19:00	19:30	20:00	20:30	21:00
L	Sistemas Digitales Avanzados y Aplicaciones			Sistemas Digitales Avanzados y Aplicaciones			Redes I. Sensores(G1 y G2) (216)		Rob. Móvil y de S.(G1,G2)(TL02)				
M	Proyectos de Robótica			Proyectos de Robótica			Redes I. Sensores(G1 y G2) (216)		Rob. Móvil y de S.(G1,G2)(TL02)				
X	Comunicaciones Industriales			Comunicaciones Industriales			Automat. Edificios Int. (G1 y G2)		Sist. E. Smart Grids (G1 y G2)				
J	Proyectos de Automatización			Proyectos de Automatización			Automat. Edificios Int. (G1 y G2)		Sist. E. Smart Grids (G1 y G2)				
V													

