

MENDOZA, 25 SET 2017

**VISTO:**

Las actuaciones que obran en EXP – CUY: 11454/2017, en las que la Dirección General de la carrera Ingeniería en Mecatrónica solicita se convoque a concurso para cubrir, con carácter de Interino, UN (1) cargo de Jefe de Trabajos Prácticos -Dedicación Semiexclusiva- con “Robótica I” como asignatura base de referencia, a los efectos del concurso;

**CONSIDERANDO:**

Las disposiciones de la Ordenanza N° 03/2017-CD.

Lo informado por Dirección General Económico Financiera y Secretaría Académica.

Lo aconsejado por la Comisión de Asuntos Académicos, aprobado por este Cuerpo en sesión del día 27 de junio del año 2017.

En uso de sus atribuciones,

**EL CONSEJO DIRECTIVO DE LA FACULTAD DE INGENIERÍA**

**RESUELVE:**

**ARTÍCULO 1º.-** Llamar a concurso en el marco de las disposiciones contenidas en la Ordenanza N° 03/2017-CD, para cubrir UN (1) cargo de Jefe de Trabajos Prácticos -Dedicación Semiexclusiva- Interino con “Robótica I” como asignatura base de referencia a los efectos del concurso.

**ARTÍCULO 2º.-** Establecer los siguientes Contenidos Mínimos, Requisitos, Perfil, Objetivos y Funciones a desarrollar en el cargo que se convoca a concurso por el Artículo 1º de la presente Resolución:

Funciones que desarrollará:

Tareas docentes en la asignatura de referencia y actividades de investigación y extensión vinculadas a las temáticas del área

Requisitos Particulares:

Experiencia con sistemas automáticos y robóticos. Manejo avanzado de Matlab. Conocimiento de Toolbox Robótica de Peter Corke

Perfil del cargo:

Ingeniero en Mecatrónica, Ingeniero Electrónico o título afín

Objetivos:

Conocer los fundamentos, técnicas y herramientas aplicados en el análisis, diseño, programación y operación de robots. Establecer criterios para la proyección de soluciones robotizadas

Contenidos mínimos:

Estructura mecánica, electrónica y lógica de un robot. Configuraciones mecánicas. Transmisiones y reductores. Actuadores. Sensores. Sujeciones y herramientas. Coordenadas homogéneas. Modelos cinemáticos Directo e Inverso.

Resol. – CD N° **243 / 17**

1 de 2



Convención de Denavit y Hartenberg. Matriz Jacobiana. Control cinemático en posición y en velocidad, singularidades. Generación de trayectorias. Elementos de los lenguajes de programación de robots. Tipos de datos. Instrucciones. Características a considerar en la selección de un robot. Seguridad en instalaciones robotizadas.

ARTÍCULO 3º.- Fijar como plazo de inscripción el período comprendido entre el 02 y el 06 de octubre del año 2017, inclusive, en horario de 8 a 12. Los aspirantes presentarán sus solicitudes y antecedentes en Mesa de Entradas de esta Facultad - Centro Universitario – Ciudad - Mendoza.

ARTÍCULO 4º.- Integrar la Comisión Asesora que entenderá en el concurso de referencia, sobre títulos, antecedentes y condiciones de los candidatos de la siguiente manera:

TITULARES:

- . DIAZ, Carolina Soledad
- . IRIARTE, Eduardo Enrique
- . BERNASCONI, María Susana

SUPLENTES:

- . ARANDA, César Omar
- . HAARTH, Roberto

ARTÍCULO 5º.- Disponer que el presente llamado se difunda a través de los avisadores de esta Facultad y solicitar al Diario “Los Andes” su publicación en Sección Universitaria.

ARTÍCULO 6º.- Comuníquese y archívese en el Libro de Resoluciones.

RESOLUCIÓN – CD Nº **243 / 17**