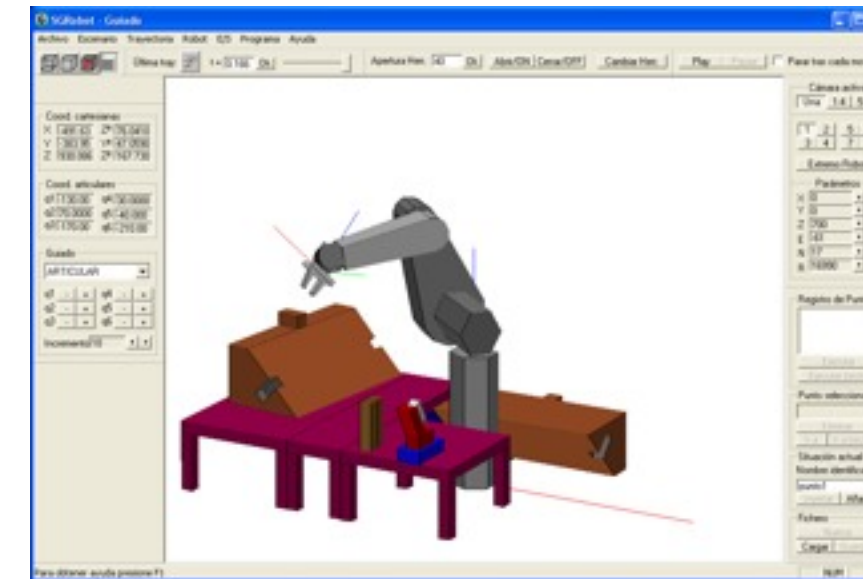


Herramientas de simulación para el aprendizaje por competencias

Gonzalo López, Antonio Romeo, J. J. Guerrero

Departamento de Informática e Ingeniería de Sistemas
gonlopez@unizar.es, romeo@unizar.es, jguerrer@unizar.es

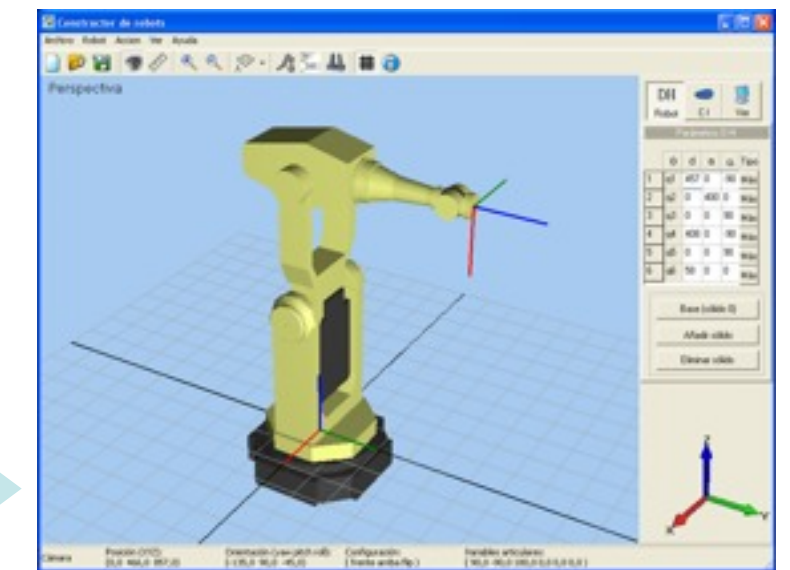
- Asignaturas:
 - Control y Programación de Robots (CPS)
 - Robótica Industrial (EUITIZ)
- Actividad: Concepción y diseño de un robot industrial
- Herramientas: Programas informáticos de simulación
- Evaluación continua y defensa de proyecto
- Objetivos cumplidos:
 - Aumentar motivación e implicación del alumno en la asignatura
 - Potenciar el trabajo autónomo del estudiante
 - Incentivar el trabajo continuo frente al estudiar el último día
 - Aprendizaje activo y significativo del alumno
 - Estimación de la dedicación del alumno en el marco de los ECTS



Simuladores:

← SGRobot

RobotScene →



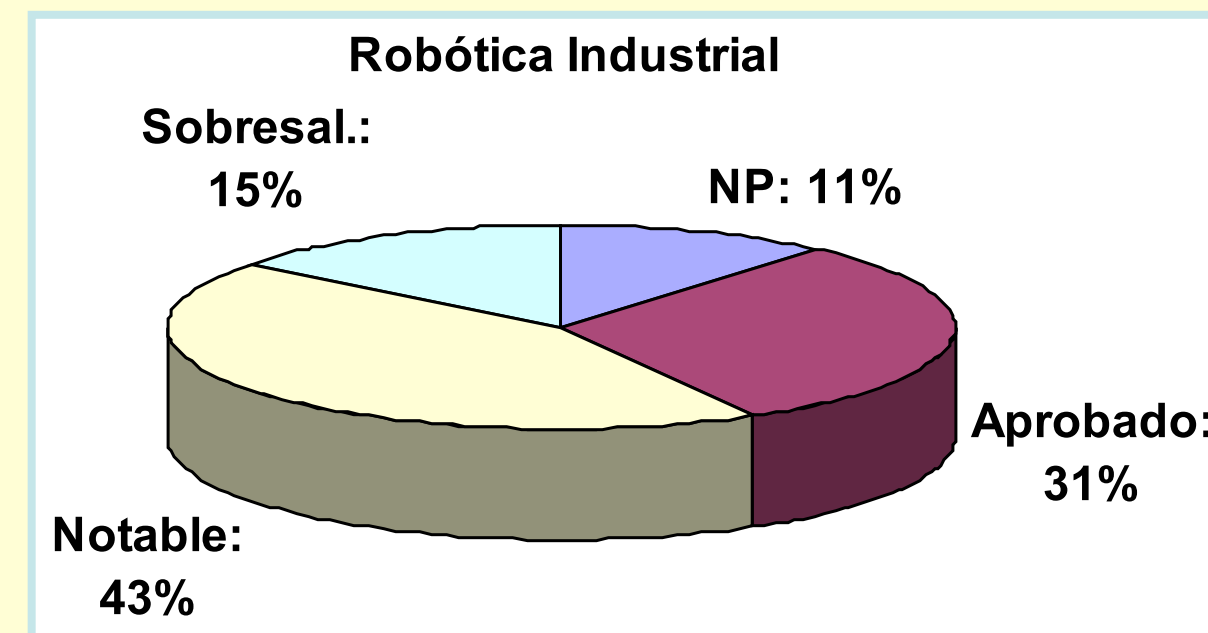
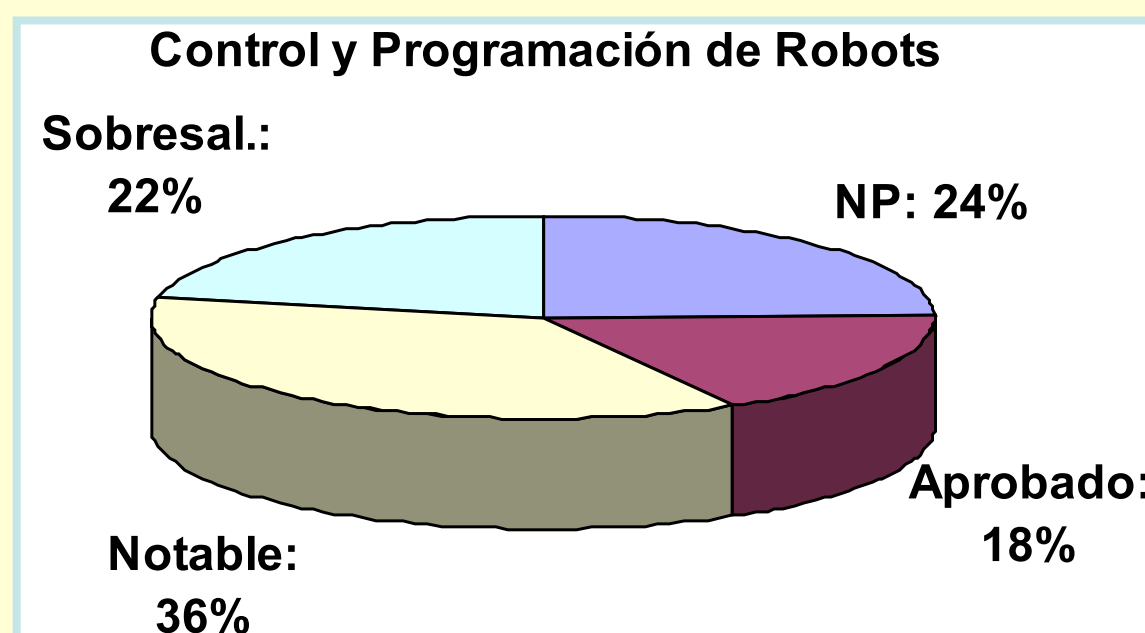
Robots:

← Puma

Fanuc →



Calificaciones finales



Dedicación de los alumnos (encuestas)

