



# INGENIERÍA MECATRÓNICA



## PRIMER CICLO DE FORMACIÓN

## SEGUNDO CICLO DE FORMACIÓN

## TERCER CICLO DE FORMACIÓN

1er. Cuatrimestre	2do. Cuatrimestre	3er. Cuatrimestre	4to. Cuatrimestre	5to. Cuatrimestre	6to. Cuatrimestre	7mo. Cuatrimestre	8vo. Cuatrimestre	9no. Cuatrimestre	10mo. Cuatrimestre
Inglés I	Inglés II	Inglés III	Inglés IV	Inglés V	Inglés VI	Inglés VII	Inglés VIII	Inglés IX	ESTADÍA
Desarrollo Humano y Valores	Inteligencia Emocional y Manejo de Conflictos	Habilidades Cognitivas y Creatividad	Ética Profesional	Habilidades Gerenciales	Liderazgo de Equipos de Alto Desempeño	Termodinámica	Diseño de Sistemas Mecatrónicos	Integración de Sistemas Mecatrónicos y Robóticos	
Álgebra Lineal	Cálculo Diferencial	Cálculo Integral	Herramientas Computacionales	Matemáticas para Ingeniería I	Matemáticas para Ingeniería II	Modelado y Simulación de Sistemas	Ingeniería de Control	Control Avanzado	
Química Básica	Física	Probabilidad y Estadística	Estructura y Propiedades de los Materiales	Física para Ingeniería	Resistencia de Materiales	Diseño y Selección de Elementos Mecánicos	Ingeniería Asistida por Computadora	Sistemas Avanzados de Manufactura	
Funciones Matemáticas	Electricidad y Magnetismo	Mecánica de Cuerpo Rígido	Sistemas Digitales	Cinemática de Mecanismo	Programación de Robots Industriales	Cinemática de Robots	Dinámica de Robots	Control de Robots	
Metrología	Mantenimiento de Sistemas Mecatrónicos y Robóticos	Administración de Mantenimiento	Sistemas Electrónicos de Interfaz	Programación Estructurada	Programación de Periféricos	Administración de Proyectos de Ingeniería	Sistemas de Visión Artificial	Expresión Oral y Escrita II	
Introducción a la Ingeniería Mecatrónica y Robótica	Procesos de Manufactura	Circuitos Eléctricos y Electrónicos	Sensores y Actuadores	Sistemas Neumáticos e Hidráulicos	Automatización Industrial	Estancia II	Adquisición y Procesamiento Digital de Señales	Sistemas de Producción Industrial	
Expresión Oral y Escrita	Dibujo para Ingeniería	Seguridad y Medio Ambiente	Estancia I	Controladores Lógicos Programables	Control de Motores Eléctricos		Programación de Sistemas Embebidos		

PRIMERA SALIDA LATERAL

SEGUNDA SALIDA LATERAL