



Cursos Expertos

Curso Experto en Robótica e Inteligencia Artificial



INESEM
BUSINESS SCHOOL

INESEM BUSINESS SCHOOL

Índice

Curso Experto en Robótica e Inteligencia Artificial

1. Sobre Inesem

2. Curso Experto en Robótica e Inteligencia Artificial

[Descripción](#) / [Para que te prepara](#) / [Salidas Laborales](#) / [Resumen](#) / [A quién va dirigido](#) /

[Objetivos](#)

3. Programa académico

4. Metodología de Enseñanza

5. ¿Porqué elegir Inesem?

6. Orientacion

7. Financiación y Becas

SOBRE INESEM BUSINESS SCHOOL



INESEM Business School como Escuela de Negocios Online tiene por objetivo desde su nacimiento trabajar para fomentar y contribuir al desarrollo profesional y personal de sus alumnos. Promovemos ***una enseñanza multidisciplinar e integrada***, mediante la aplicación de ***metodologías innovadoras de aprendizaje*** que faciliten la interiorización de conocimientos para una aplicación práctica orientada al cumplimiento de los objetivos de nuestros itinerarios formativos.

En definitiva, en INESEM queremos ser el lugar donde te gustaría desarrollar y mejorar tu carrera profesional. ***Porque sabemos que la clave del éxito en el mercado es la "Formación Práctica" que permita superar los retos que deben de afrontar los profesionales del futuro.***



Curso Experto en Robótica e Inteligencia Artificial



DURACIÓN	440
PRECIO	599 €
MODALIDAD	Online

Entidad impartidora:



INESEM
BUSINESS SCHOOL

Programa de Becas / Financiación 100% Sin Intereses

Titulación Cursos Expertos

- Titulación Expedida y Avalada por el Instituto Europeo de Estudios Empresariales “Enseñanza no oficial y no conducente a la obtención de un título con carácter oficial o certificado de profesionalidad.”

Resumen

En sector de la robótica está en constante evolución y actualmente se engloba la inteligencia artificial en este sector. Son sistemas de implantación por varios sectores industriales y de edificios pues gozan ya de un gran desarrollo y un amplio abanico de posibilidades de instalación. Te convertirás en un profesional del sector adquiriendo los conocimientos de varios campos entrelazados como: robótica, automatización, mecatrónica. Pudiendo trabajar en varias áreas como puede ser en diseño de sistemas, instalador incluso mantenedor. Con INESEM obtendrás las bases adecuadas de este sector para seguir evolucionando al ritmo cambiante vertiginoso de estos sistemas. Adquirirás conocimientos sólidos para poder seguir constantemente actualizándote en este sector cambiante.

A quién va dirigido

El curso en Robótica e Inteligencia Artificial se dirige a todo aquel que quiera ampliar los conocimientos electrónicos, industriales, mecánicos e informáticos en base a la robótica, la mecatrónica y la inteligencia artificial. El alumno se convertirá en un experto en la materia aplicando así lo aprendido a la automatización industrial y de procesos.

Objetivos

Con el Cursos Expertos **Curso Experto en Robótica e Inteligencia Artificial** usted alcanzará los siguientes objetivos:

- Profundizar en los principales conceptos de la robótica.
- Poder integrar a distintos sistemas automatizados, la robótica.
- Desarrollar sistemas y controlarlos a través de la mecatrónica
- Crear sistemas de expertos y redes neuronales mediante la IA
- Aplicar en los campos de la Robótica, Mecánica, Electrónica e Ingeniería las prácticas de la Inteligencia Artificial.
- Conocer las prácticas a utilizar en la creación de robots.





¿Y, después?

Para qué te prepara

El Curso en Robótica e Inteligencia Artificial te prepara para poder adquirir los conocimientos especializados en la mecánica electrónica, ingeniería y robótica, pudiendo desarrollar sistemas y redes neuronales a través de la IA. Te convertirás en un experto en sistemas automatizados, domótica, algoritmos genéricos y creación de robots que faciliten la vida a los individuos, especializándote en un sector con alta demanda como es la automatización industrial y de procesos.

Salidas Laborales

Una vez finalizado este curso de robótica e inteligencia artificial entrarás en un mundo laboral en pleno auge y optarás a puestos tan cotizados como Desarrollador de instalaciones automatizadas y robóticas, Especialista en nuevas tecnologías en distintos sectores, Diseñador de procesos industriales automatizados o Instalador de Sistemas robóticos inteligentes. Podrás trabajar en el sector de la construcción y el industrial mejorando los procesos productivos.

¿Por qué elegir INESEM?

El alumno es el protagonista

01

Nuestro modelo de aprendizaje se adapta a las necesidades del alumno, quién decide cómo realizar el proceso de aprendizaje a través de itinerarios formativos que permiten trabajar de forma autónoma y flexible.



Innovación y Calidad

Ofrecemos el contenido más actual y novedosa, respondiendo a la realidad empresarial y al entorno cambiante con una alta rigurosidad académica combinada con formación práctica.



02

Empleabilidad y desarrollo profesional

03

Ofrecemos el contenido más actual y novedosa, respondiendo a la realidad empresarial y al entorno cambiante con una alta rigurosidad académica combinada con formación práctica.



INESEM Orienta

Ofrecemos una asistencia complementaria y personalizada que impulsa la carrera de nuestros alumnos a través de nuestro Servicio de Orientación de Carrera Profesional permitiendo la mejora de competencias profesionales mediante programas específicos.

04

Facilidades Económicas y Financieras

05

Ofrecemos a nuestros alumnos facilidades para la realización del pago de matrículas 100% sin intereses así como un sistema de Becas para facilitar el acceso a nuestra formación.



PROGRAMA ACADEMICO

Curso Experto en Robótica e Inteligencia Artificial

Módulo 1. **Robots para funciones específicas**

Módulo 2. **Robots industriales**

Módulo 3. **Tendencia y futuro de la robótica**

Módulo 4. **Inteligencia artificial y mecatrónica**

Módulo 5. **Redes y buses de comunicación industriales**

Módulo 1.
Robots para funciones específicas

Unidad didáctica 1.
Robótica y humanoide y móvil

- 1. Introducción
- 2. Historia de la robótica
- 3. Robótica Móvil
- 4. Robótica Humanoide

Unidad didáctica 2.
Robótica y automatización en la construcción

- 1. Introducción
- 2. Estado del arte en las construcciones robóticas
- 3. Software y tecnología IT en construcción robótica
- 4. El futuro de la robótica y la automatización en la construcción

Unidad didáctica 3.
Robots espaciales

- 1. ¿Qué es la robótica espacial?
- 2. Problemas en la robótica espacial
- 3. Principales áreas de investigación

Unidad didáctica 4.
Sistemas inteligentes de transporte

- 1. ¿Que son los Sistemas Inteligentes de Transporte?
- 2. Tecnologías relacionadas
- 3. Aplicaciones
- 4. Tecnologías de transporte inteligente

Unidad didáctica 5.
Vehículos aéreos no tripulados drones

- 1. Conocimiento de la aeronave (genérico)
- 2. Clasificación de los RPAs
- 3. Aeronavegabilidad
- 4. Registro
- 5. Célula de las aeronaves
- 6. Grupo motopropulsor
- 7. Equipos de a bordo
- 8. Sistema de control de la aeronave
- 9. Instrumentos de la estación de control
- 10. Sistemas de seguridad

Unidad didáctica 6.
Planificación de tareas y movimientos de robots

- 1. Introducción
- 2. Conceptos
- 3. Algoritmos

Unidad didáctica 7.

Robots autónomos inteligentes

- 1. Introducción
- 2. Tareas que puede realizar autónomamente
- 3. Problemas en robótica autónoma

Unidad didáctica 8.

Robots personales y asistenciales

- 1. Introducción
- 2. Historia
- 3. Robots Domésticos en Ciencia Ficción
- 4. Robots personales en la actualidad
- 5. Mercado

Módulo 2.

Robots industriales

Unidad didáctica 1.

Introducción a la robótica industrial

- 1. Introducción a la robótica
- 2. La cobótica y el contexto histórico de los robots industriales
- 3. Mercado actual de brazos manipuladores
- 4. Robot: posibles definiciones
- 5. La instalación robotizada y sus componentes esenciales
- 6. División de los componentes en subsistemas estructurales y funcionales
- 7. Usos de la robótica en la industria actual
- 8. Clasificación de los robots

Unidad didáctica 2.

Diseño de sistemas automatizados con robots integrados

- 1. Elección del tipo de automatización necesaria
- 2. La cobótica y la sincronización de robots con otras máquinas
- 3. Integración de robot industrial en células de trabajo
- 4. Viabilidad técnico económica de la instalación robotizada
- 5. Normativa aplicable a la robótica
- 6. Causas y medidas de seguridad en instalaciones robotizadas

Unidad didáctica 3.

Morfología de los robots

1. Tipología de componentes del brazo industrial
2. Características y capacidades de los robot industrial
3. Definición y configuración de los grados de libertad
4. Elección respecto a la capacidad de carga
5. La característica de la velocidad de movimiento
6. Resolución espacial, exactitud, repetibilidad y flexibilidad
7. Elección del robot respecto del volumen de trabajo
8. Potencia de la unidad de control
9. Arquitectura y clasificación morfológica de los robots
10. Robots (PPP) de coordenadas cartesianas en voladizo y tipo pórtico
11. Robot (RPP) cilíndrico
12. Robot (RRP) de coordenadas esféricas o polar
13. Brazos articulados tipo esférico, SCARA y delta

Unidad didáctica 4.

Elementos que conforman el robot industrial

1. Actuadores eléctricos, hidráulicos, neumáticos y sus transmisiones
2. Actuadores eléctricos
3. Utilización de servomotores
4. Características, tipología y funcionamiento de motores paso a paso
5. Utilización de cilindros y motores hidráulicos
6. Actuadores Neumáticos
7. Propiedades de los distintos actuadores utilizados en robótica
8. Uso de transmisiones, reductores, accionamiento directo en robótica

Unidad didáctica 5.

Sensores para adquisición de datos en robótica

1. Sensores en robótica
2. Características técnicas de los sensores
3. Puesta en marcha y calibración de sensores
4. Sensores de posición no ópticos: potenciómetro, synchro, resolver, LVDT
5. Sensores de posición ópticos: Encoders
6. Sensores de velocidad
7. Sensores de proximidad y distancia: luz, ultrasonido y laser
8. Sensores de fuerza y par: por corriente y galgas extensiométricas
9. Subsistema de visión artificial

Unidad didáctica 6.

El controlador

1. Partes básicas del controlador del robot
2. Hardware del controlador de robot
3. Métodos de control
4. Características del procesador
5. Concepto de tiempo real

Unidad didáctica 7.

Aplicaciones pick and place componentes

1. Elementos y actuadores terminales
2. Instalaicón de la herramienta en la muñeca
3. Utilización de robots para traslado de materiales
4. Aplicaciones de traslado de materiales: recogida, paletizaje y carga
5. Aplicaciones y uso de ventosas
6. Imanes permanentes y electroimanes
7. Utilización de pinzas mecánicas
8. Utilización de sistemas adhesivos
9. Utilización de sistemas fluídicos
10. Aplicaciones de agarre con enganche

Unidad didáctica 8.

Aplicaciones de pintura, soldadura y ensamblaje

- 1. Características del equipamiento para el pintado robotizado
- 2. Componentes del sistema de pintado: mezclado y aplicación
- 3. Características del equipamiento para soldadura robotizada
- 4. Características del equipamiento para la soldadura por arco (TIG y MIG)
- 5. Características del equipamiento para soldadura por puntos
- 6. Características del equipamiento para soldeo laser
- 7. Características del equipamiento para ensamblaje robotizado
- 8. Métodos de presentación de piezas para el ensamblaje
- 9. Operaciones de emparejamiento y unión de piezas en el ensamblaje
- 10. Dispositivos de acomodamiento de piezas

Unidad didáctica 9.

Programación guiada y textual

- 1. Fundamentos de programación de Robots
- 2. Programación por guiado pasivo y activo
- 3. Características ideales de un lenguaje textual para la robótica
- 4. Tipos de programación textual
- 5. Características de los lenguajes de programación
- 6. Modelado del entorno por robot, objeto y por tarea
- 7. Programación textual y lenguajes más importantes Ejemplos
- 8. Programación textual a nivel de objeto Ejemplos
- 9. Programación textual a nivel de tarea Ejemplos
- 10. El lenguaje de STÄUBLI y ADEPT: V+ o V
- 11. El lenguaje de ABB: RAPID
- 12. El lenguaje IRL
- 13. El lenguaje OROCOS Open Robot Control Software
- 14. Programación CAD

Módulo 3.
Tendencia y futuro de la robótica

Unidad didáctica 1.

Bases y antecedentes de la robótica

- 1. Concepto e historia
- 2. Bases de la robótica actual
- 3. Plataformas móviles
- 4. Crecimiento esperado en la industria robótica
- 5. Límites de la robótica actual

Unidad didáctica 2.

Robótica e inteligencia artificial

- 1. Robótica
- 2. Inteligencia artificial
- 3. Objetivos de la inteligencia artificial
- 4. Historia de la inteligencia artificial
- 5. Lenguaje de programación: el idioma de los robots
- 6. Investigación y desarrollo en áreas de la inteligencia artificial
- 7. Robótica y la inteligencia artificial

Unidad didáctica 3.

Uso de los robots

- 1. Introducción
- 2. Robótica y beneficios
- 3. Robótica industrial
- 4. Futuro de la robótica
- 5. Robótica y las nuevas tecnologías
- 6. Tendencias

Unidad didáctica 4.

Evolución de los robots robotista

- 1. Evolución de la robótica
- 2. Futuro de la robótica
- 3. Robótica en la ingeniería e industria

Unidad didáctica 5.

Evolución de la inteligencia artificial diseñador de redes neuronales robóticas

- 1. Inteligencia natural y artificial
- 2. Inteligencia artificial y cibernética
- 3. Autonomía en robótica
- 4. Sistemas expertos
- 5. Agentes virtuales con animación facial por ordenador
- 6. Actualidad

Unidad didáctica 6.

Prótesis robóticas

- 1. La robótica aplicada al ser humano: biónica
- 2. Reseña histórica de las prótesis
- 3. Diseño de prótesis en el siglo XX
- 4. Investigaciones y desarrollo recientes en diseño de manos
- 5. Sistemas protésicos
- 6. Uso de materiales inteligentes en las prótesis

Unidad didáctica 7.

Influencia de la robótica

- 1. Introducción
- 2. Situación actual y tendencias para el futuro
- 3. Objetivos
- 4. Metodología y estructura

Unidad didáctica 1.

Mecatrónica e inteligencia artificial: posibilidades

1. Inteligencia Artificial: introducción.
2. Inteligencia de los seres vivos.
3. Inteligencia Artificial.
4. Dominios de aplicación.
5. El campo de la mecatrónica.
6. Las posibilidades de la Inteligencia Artificial.
7. Mecatrónica e Inteligencia Artificial.

Unidad didáctica 2.

Sistemas expertos

1. ¿Qué es un sistema experto en polígonos?
2. Estructura de un sistema experto.
3. Inferencia: tipos.
4. Construcción de sistemas expertos.
5. - Fases de construcción de un sistema.
6. - Rendimiento y mejoras.
7. - Dominios de aplicación.
8. - Creación de un sistema experto en C#.
9. - Añadir incertidumbre y probabilidades.

Unidad didáctica 3.

Lógica difusa

1. Introducción a la lógica difusa.
2. Conjuntos difusos y grados de pertenencia.
3. Operadores sobre los conjuntos difusos.
4. Creación de reglas.
5. Fuzzificación y defuzzificación.

Unidad didáctica 4.

Búsqueda de rutas

1. Introducción a la búsqueda de rutas.
2. Rutas y grafos.
3. - Ejemplo.
4. Algoritmos exhaustivos de búsqueda de rutas e "inteligentes".
5. Implementación.

Unidad didáctica 5.

Algoritmos genéticos

1. ¿Qué son los algoritmos genéticos?
2. Evolución biológica y artificial.
3. Elección de la representación.
4. Evaluación, selección y supervivencia.
5. Reproducción: crossover y mutación.
6. Dominios de aplicación.

Unidad didáctica 6.

Redes neuronales

1. Introducción a las redes neuronales.
2. Origen biológico.
3. La neurona formal.
4. Perceptrón.
5. Redes feed-forward.
6. Aprendizaje.
7. Otras redes.

Módulo 5.

Redes y buses de comunicación industriales

Unidad didáctica 1.

Introducción y funcionamiento de las redes de comunicación

- 1. La necesidad de las redes de comunicación industrial
- 2. Sistemas de control centralizado, distribuido e híbrido
- 3. Sistemas avanzados de organización industrial: ERP y MES
- 4. La pirámide CIM y la comunicación industrial
- 5. Las redes de control frente a las redes de datos
- 6. Buses de campo, redes LAN industriales y LAN/WAN
- 7. Arquitectura de la red de control: topología anillo, estrella y bus
- 8. Aplicación del modelo OSI a redes y buses industriales
- 9. Fundamentos de transmisión, control de acceso y direccionamiento en redes industriales
- 10. Procedimientos de seguridad en la red de comunicaciones
- 11. Introducción a los estándares RS, RS, IEC, ISOCAN, IEC, Ethernet, USB

Unidad didáctica 2.

Buses y redes industriales conceptos iniciales

- 1. Buses de campo: aplicación y fundamentos
- 2. Evaluación de los buses industriales
- 3. Diferencias entre cableado convencional y cableado con Bus
- 4. Selección de un bus de campo
- 5. Funcionamiento y arquitectura de nodos y repetidores
- 6. Conectores normalizados
- 7. Normalización
- 8. Comunicaciones industriales aplicadas a instalaciones en Domótica e Inmótica
- 9. Buses propietarios y buses abiertos
- 10. Tendencias
- 11. Gestión de redes

Unidad didáctica 3.

Funcionamiento y aplicación de los principales buses industriales

- 1. Clasificación de los buses
- 2. AS-i (Actuator/Sensor Interface)
- 3. DeviceNet
- 4. CANopen (Control Area Network Open)
- 5. SDS (Smart Distributed System)
- 6. InterBus
- 7. WorldFIP (World Factory Instrumentation Protocol)
- 8. HART (Highway Addressable Remote Transducer)
- 9. P-Net
- 10. BITBUS
- 11. ARCNet
- 12. CONTROLNET
- 13. PROFIBUS (PROcess Field BUS)
- 14. FIELDBUS FOUNDATION
- 15. MODBUS
- 16. ETHERNET INDUSTRIAL

Unidad didáctica 4.

Funcionamiento y componentes del bus as-interface (as-i)

- 1. Historia del bus AS-Interface
- 2. Características del bus AS-i
- 3. Componentes del bus AS-i pasarelas...
- 4. Montaje y composición
- 5. Configuración de la red AS-Interface
- 6. Aplicación del modelo ISO/OSI al bus AS-i
- 7. Conectividad y pasarelas
- 8. El esclavo y la comunicación con los sensores y actuadores (Interfaz)
- 9. Sistemas de transmisión (Interfaz)
- 10. El maestro AS-i (Interfaz)
- 11. El protocolo AS-Interface: características, codificación, acceso al medio, errores y configuración
- 12. Fases operativas del funcionamiento del bus

Unidad didáctica 5.

Funcionamiento y componentes del bus profibus fms, dp y pa

- 1. PROFIBUS (Process Field BUS)
- 2. Introducción a Profibus
- 3. Utilización de los perfiles de PROFIBUS para DP, PA y FMS
- 4. Modelo ISO OSI para Profibus
- 5. Cable para RS-, fibra óptica y IEC -
- 6. Coordinación de datos en Profibus
- 7. Profibus DP Funciones Básicas y Configuración
- 8. Profibus FMS
- 9. Comunicación y aplicaciones del Profibus-PA
- 10. Resolución de errores con Profisafe
- 11. Aplicaciones para dispositivos especiales
- 12. Archivos GSD y número de identificación para la conexión de dispositivos

Unidad didáctica 6.

Funcionamiento y componentes del protocolo can y el bus canopen

- 1. Fundamentos del protocolo CAN
- 2. Formato de trama en el protocolo CAN
- 3. Estudio del acceso al medio en el protocolo CAN
- 4. Sincronización
- 5. Topología
- 6. Tipología de conectores en CAN
- 7. Aplicaciones: CANopen, DeviceNet, TTCAN...
- 8. Introducción al BUS CANopen
- 9. Arquitectura simplificada de CANOpen
- 10. Uso del diccionario de objetos en CANopen
- 11. Perfiles
- 12. Gestión de la res
- 13. Estructura de CANopen: definición de SDOs y PDOs

Unidad didáctica 7.

Ethernet industrial

- 1. Ethernet y el ámbito industrial
- 2. Las ventajas de Ethernet industrial respecto al resto
- 3. Soluciones para compatibilizar Ethernet en la industria
- 4. Evoluciones del protocolo: RETHER y ETHEREAL
- 5. Mecanismos de prioridad en Ethernet: IEEE P y configuración del switch
- 6. Componentes y esquemas
- 7. Uso de Ethernet industrial en los Buses de campo
- 8. PROFINET
- 9. EtherNet/IP
- 10. ETHERCAT

Unidad didáctica 8.

Redes inalámbricas

- 1. Contexto de la tecnología inalámbrica en aplicaciones industriales
- 2. Sistemas Wireless
- 3. Componentes
- 4. Wireless en la industria
- 5. Tecnologías de transmisión
- 6. Tipologías de wireless
- 7. Parámetros de las redes inalámbricas
- 8. Antenas
- 9. Wireless Ethernet
- 10. Estándar IEEE
- 11. Elementos de seguridad en una red Wi-Fi

metodología de aprendizaje

La configuración del modelo pedagógico por el que apuesta INESEM, requiere del uso de herramientas que favorezcan la colaboración y divulgación de ideas, opiniones y la creación de redes de conocimiento más colaborativo y social donde los alumnos complementan la formación recibida a través de los canales formales establecidos.



Con nuestra metodología de aprendizaje online, el alumno comienza su andadura en INESEM Business School a través de un campus virtual diseñado exclusivamente para desarrollar el itinerario formativo con el objetivo de mejorar su perfil profesional. El alumno debe avanzar de manera autónoma a lo largo de las diferentes unidades didácticas así como realizar las actividades y autoevaluaciones correspondientes.

El equipo docente y un tutor especializado harán un *seguimiento exhaustivo*, evaluando todos los progresos del alumno así como estableciendo una línea abierta para la resolución de consultas.

Nuestro sistema de aprendizaje se fundamenta en *cinco pilares* que facilitan el estudio y el desarrollo de competencias y aptitudes de nuestros alumnos a través de los siguientes entornos:

Secretaría

Sistema que comunica al alumno directamente con nuestro asistente virtual permitiendo realizar un seguimiento personal de todos sus trámites administrativos.

Revista Digital

Espacio de actualidad donde encontrar publicaciones relacionadas con su área de formación. Un excelente grupo de colaboradores y redactores, tanto internos como externos, que aportan una dosis de su conocimiento y experiencia a esta red colaborativa de información.

Webinars

Píldoras formativas mediante el formato audiovisual para complementar los itinerarios formativos y una práctica que acerca a nuestros alumnos a la realidad empresarial.

Campus Virtual

Entorno Personal de Aprendizaje que permite gestionar al alumno su itinerario formativo, accediendo a multitud de recursos complementarios que enriquecen el proceso formativo así como la interiorización de conocimientos gracias a una formación práctica, social y colaborativa.

Comunidad

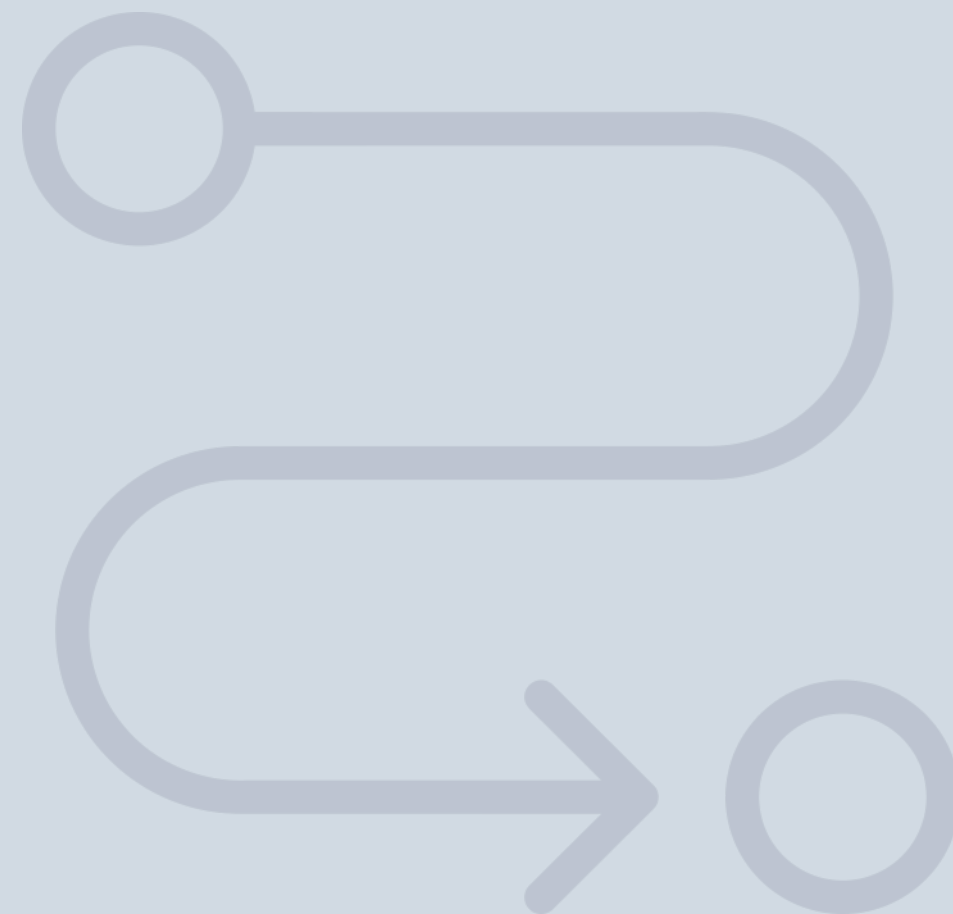
Espacio de encuentro que permite el contacto de alumnos del mismo campo para la creación de vínculos profesionales. Un punto de intercambio de información, sugerencias y experiencias de miles de usuarios.





SERVICIO DE **Orientación** de Carrera

Nuestro objetivo es el asesoramiento para el desarrollo de tu carrera profesional. Pretendemos capacitar a nuestros alumnos para su adecuada adaptación al mercado de trabajo facilitándole su integración en el mismo. Somos el aliado ideal para tu crecimiento profesional, aportando las capacidades necesarias con las que afrontar los desafíos que se presenten en tu vida laboral y alcanzar el éxito profesional. Gracias a nuestro Departamento de Orientación de Carrera se gestionan más de 500 convenios con empresas, lo que nos permite contar con una plataforma propia de empleo que avala la continuidad de la formación y donde cada día surgen nuevas oportunidades de empleo. Nuestra bolsa de empleo te abre las puertas hacia tu futuro laboral.



Financiación y becas

En INESEM

Ofrecemos a
nuestros alumnos
facilidades
económicas y
financieras para la
realización del pago
de matrículas,

todo ello
100%
sin intereses.

INESEM continúa ampliando su programa de becas para acercar y posibilitar el aprendizaje continuo al máximo número de personas. Con el fin de adaptarnos a las necesidades de todos los perfiles que componen nuestro alumnado.



20%

**Beca
desempleo**

Para los que atraviesen un periodo de inactividad laboral y decidan que es el momento idóneo para invertir en la mejora de sus posibilidades futuras.

15%

**Beca
emprende**

Nuestra apuesta por el fomento del emprendimiento y capacitación de los profesionales que se han aventurado en su propia iniciativa empresarial.

10%

**Beca
alumnos**

Como premio a la fidelidad y confianza de los alumnos en el método INESEM, ofrecemos una beca a todos aquellos que hayan cursado alguna de nuestras acciones formativas en el pasado.

Cursos Expertos

Curso Experto en Robótica e Inteligencia Artificial

Impulsamos tu carrera profesional



INESEM
BUSINESS SCHOOL

www.inesem.es



958 05 02 05 formacion@inesem.es

Gestionamos acuerdos con más de 2000 empresas y tramitamos más de 500 ofertas profesionales al año.

Facilitamos la incorporación y el desarrollo de los alumnos en el mercado laboral a lo largo de toda su carrera profesional.