

Primero	Segundo	Tercero	Cuarto	Quinto	Sexto	Séptimo	Octavo
LIS1012 ALGORITMOS Y PROGRAMACIÓN [6]	MAT1032 ÁLGEBRA LINEAL [6] ← MAT1012	FIS2012 FÍSICA GENERAL II [6] ← FIS1012	MAT2082 PROBABILIDAD Y ESTADÍSTICA [6] ← MAT1022	LRT3012 PRÁCTICAS EN LA PROFESIÓN 1 [6]	LRT3042 CINEMÁTICA Y DINÁMICA DE ROBOTS [6] ← LIM2022	LRT4012 VISIÓN EN ROBÓTICA [6] ← LRT3042	LRT4072 ROBÓTICA Y AUTOMATIZACIÓN [6] ← LRT3042
MAT1012 MATEMÁTICAS UNIVERSITARIAS [6]	FIS1012 FÍSICA GENERAL I [6]	FIS2022 LABORATORIO DE FÍSICA GENERAL II [3] ← FIS1022	MAT2052 ECUACIONES DIFERENCIALES ORDINARIAS [6] ← MAT1022	LRT3022 FUNDAMENTOS DE COMUNICACIONES [6] ← MAT2082	LRT3052 MÁQUINAS Y MECANISMOS [6] ← FIS2012	LRT4022 PRÁCTICAS EN LA PROFESIÓN 2 [6] ← LRT3042	LRT4082 LABORATORIO DE ROBÓTICA APLICADA [3] ← LRT3042
FIS1022 LABORATORIO DE FÍSICA GENERAL I [3] ← MAT1012	LRT2012 CIRCUITOS ELÉCTRICOS [6] ← MAT1022	LIS1022 PROGRAMACIÓN ORIENTADA A OBJETOS [6] ← LIS1012	LRT3032 SISTEMAS EMBEBIDOS [6]	LRT3062 TEMAS SELECTOS 1 [6]	LRT4032 TEMAS SELECTOS 2 [6]	LRT4092 TEMAS SELECTOS 3 [6]	
MAT1022 CÁLCULO I [6] ← MAT1012	MAT2012 CÁLCULO II [6] ← MAT1022	LRT2042 ELECTRÓNICA INTEGRADA [6] ← LRT2012, LRT2022	LMT3022 SEÑALES E INSTRUMENTACIÓN [6] ← MAT2052	LRT3072 COMUNICACIONES DIGITALES [6]	LRT4042 REDES DE COMPUTADORAS [6] ← LRT3072	LRT4102 DISEÑO DE SISTEMAS ROBÓTICOS [6]	
LIM1012 LABORATORIO DE DIBUJO COMPUTARIZADO [6]	LRT2022 DISEÑO DIGITAL [6] ← LIS1012	MAT2032 CÁLCULO III [6] ← MAT2012	LMT3032 LABORATORIO DE SEÑALES E INSTRUMENTACIÓN [3] ← MAT2052	LIS3072 INNOVACIÓN TECNOLÓGICA [6] ← MAT2052	LRT4052 LABORATORIO DE REDES DE COMPUTADORAS [2] ← LRT3072	LRT4112 REDES INALÁMBRICAS Y MÓVILES [6] ← LRT4042	
OPTATIVA DE ESTUDIO GENERAL DE CIENCIAS NATURALES [6]	LRT2032 LABORATORIO DE CIRCUITOS ELÉCTRICOS [2] ← MAT1022	LRT2052 LABORATORIO DE ELECTRÓNICA INTEGRADA [2] ← LRT2012, LRT2022		LRT3082 SISTEMAS DE CONTROL [6]	LRT4062 ELECTRÓNICA DE POTENCIA [6]	LRT4122 COMUNICACIONES POR FIBRA ÓPTICA [6] ← LRT3072	
OPTATIVA DE ESTUDIO GENERAL DE MATEMÁTICAS [6]		LIM2022 EQUILIBRIO DE CUERPOS RÍGIDOS [6] ← FIS1012	Unidades de la materia Indica el requisito para poder cursar la materia				
INFO012 TECNOLOGÍAS DE LA INFORMACIÓN EN LA CONSTRUCCIÓN DEL CONOCIMIENTO [6] ← INFO012	ESPO012 ARGUMENTACIÓN ACADÉMICA [6] ← ESPO012	ESPO022 ESCRITURA ACADÉMICA [6] ← ESPO012		OPTATIVA DE ESTUDIO GENERAL DE ARTES [6]			
LEX0112 LENGUA EXTRANJERA I [6] ← LEX0112	LEX0122 LENGUA EXTRANJERA II [6] ← LEX0112	LEX0132 LENGUA EXTRANJERA III [6] ← LEX0122	OPTATIVA DE ESTUDIO GENERAL DE HUMANIDADES [6]	OPTATIVA DE ESTUDIO GENERAL DE CIENCIAS DEL COMPORTAMIENTO [6]			

Licenciatura en Ingeniería en Robótica y Telecomunicaciones



- Diseño e Innovación de Sistemas Robóticos
- Ciencia Básica
- Sistemas de Comunicación
- Sistemas Electrónicos y Automatización
- Tronco Común (Educación General)