



Grado en Ingeniería Informática

DATOS DE LA ASIGNATURA

Nombre:

Robótica

Denominación en inglés:

Robotics

Código:

606010312

Carácter:

Optativo

Horas:

	Totales	Presenciales	No presenciales
Trabajo estimado:	150	60	90

Créditos:

Grupos reducidos				
Grupos grandes	Aula estándar	Laboratorio	Prácticas de campo	Aula de informática
4.14	0	1.86	0	0

Departamentos:**Áreas de Conocimiento:**

Ingeniería Electrónica, Sistemas Informáticos y Automática

Ingeniería de Sistemas y Automática

Curso:

4º - Cuarto

Cuatrimestre:

Primer cuatrimestre

DATOS DE LOS PROFESORES

Nombre:

*Gomez Bravo, Fernando

E-Mail:

fernando.gomez@diesia.uh
u.es

Teléfono:

959217638

Despacho:

TUPB-42

*Profesor coordinador de la asignatura

DATOS ESPECÍFICOS DE LA ASIGNATURA

1. Descripción de contenidos

1.1. Breve descripción (en castellano):

Sistemas sensoriales y de percepción robótica. Sistemas Robóticos articulados. Fundamentos de robótica móvil.

1.2. Breve descripción (en inglés):

Sensors and perception in robotics. Articulated robots. Fundamentals of mobile robotics.

2. Situación de la asignatura

2.1. Contexto dentro de la titulación:

Se imparte en el 1er cuatrimestre del 4º curso del Grado de Ingeniería Informática y es una optativa común a los distintos itinerarios. Se trata de una asignatura de introducción a la Robótica. Representa un complemento a la formación de los alumnos en el campo de la automatización de sistemas, Control Inteligente y aplicación de técnicas de Inteligencia Artificial.

2.2. Recomendaciones:

Tener ganas de aprender

3. Objetivos (Expresados como resultados del aprendizaje):

Los objetivos generales de la asignatura Ampliación de Robótica son:

- * Dar a conocer los principales problemas teóricos y prácticos involucrados en el ámbito la Robótica.
 - * Introducir al alumno en las principales áreas de aplicación de la Robótica.
 - * Establecer vínculos entre las disciplinas básicas del currículo del ingeniero informático y la tecnología robótica.
- Se pretende que el alumno al final del curso sea capaz de :
- * Resolver los principales problemas vinculados con la manipulación robótica y el control de robot móviles.
 - * Programar algoritmos básicos para el control de robots.
 - * Definir movimientos y calcular trayectorias para robots que permitan realizar distintos tipos de tareas.

4. Competencias a adquirir por los estudiantes

4.1. Competencias específicas:

- **CE3-IS:** Capacidad de dar solución a problemas de integración en función de las estrategias, estándares y tecnologías disponibles

4.2. Competencias básicas, generales o transversales:

- **CB3:** Que los estudiantes tengan la capacidad de reunir e interpretar datos relevantes (normalmente dentro de su área de estudio) para emitir juicios que incluyan una reflexión sobre temas relevantes de índole social, científica o ética
- **CG0:** Capacidad de análisis y síntesis: Encontrar, analizar, criticar (razonamiento crítico), relacionar, estructurar y sintetizar información proveniente de diversas fuentes, así como integrar ideas y conocimientos.
- **G01:** Capacidad de organización y planificación así como capacidad de gestión de la Información.
- **G02:** Capacidad de comunicación oral y escrita en el ámbito académico y profesional con especial énfasis, en la redacción de documentación técnica
- **G03:** Capacidad para la resolución de problemas
- **G05:** Capacidad de trabajo en equipo.
- **G06:** Capacidad para el aprendizaje autónomo así como iniciativa y espíritu emprendedor
- **G07:** Motivación por la calidad y la mejora continua, actuando con rigor, responsabilidad y ética profesional.
- **G08:** Capacidad para adaptarse a las tecnologías y a los futuros entornos actualizando las competencias profesionales.
- **T02:** Conocimiento y perfeccionamiento en el ámbito de las TIC's

5. Actividades Formativas y Metodologías Docentes

5.1. Actividades formativas:

- Sesiones de Teoría sobre los contenidos del Programa.
- Sesiones de Resolución de Problemas.
- Sesiones Prácticas en Laboratorios Especializados o en Aulas de Informática.
- Actividades Académicamente Dirigidas por el Profesorado: seminarios, conferencias, desarrollo de trabajos, debates, tutorías colectivas, actividades de evaluación y autoevaluación.

5.2. Metodologías docentes:

- Clase Magistral Participativa.
- Desarrollo de Prácticas en Laboratorios Especializados o Aulas de Informática en grupos reducidos.
- Resolución de Problemas y Ejercicios Prácticos.
- Tutorías Individuales o Colectivas. Interacción directa profesorado-estudiantes.
- Planteamiento, Realización, Tutorización y Presentación de Trabajos.
- Conferencias y Seminarios.
- Evaluaciones y Exámenes.

5.3. Desarrollo y justificación:

La docencia de la asignatura, tanto la teórica como la práctica, se realizarán indistintamente en el laboratorio de Automática y Control. Las sesiones se irán secuenciando en el tiempo según vaya discurriendo la docencia de la asignatura. Por tanto la asistencia a teoría y práctica es obligatoria.

Sesiones académicas de teoría

La docencia de la parte teórica se realizará siguiendo el método tradicional presencial basado en clases expositivas. El esquema de exposición a seguir en este tipo de clases será el siguiente:

- Presentación del tema, situándolo en su contexto.
- Desarrollo de los diferentes apartados que componen cada tema

Será necesario que el alumno complemente la información de las transparencias con sus propios apuntes y la bibliografía recomendada.

Sesiones de laboratorio

En todo momento, el desarrollo de la parte teórica estará coordinada con los problemas abordados en las clases prácticas. Las prácticas de laboratorio se imparten en grupos. Los enunciados de las distintas prácticas se facilitarán previamente a la realización de las mismas en el laboratorio. En todas ellas, se controla la asistencia (obligatoria) y participación a nivel individual del alumno.

Sesiones Académicas de Problemas

A lo largo de cada tema se plantearán en clase una serie de cuestiones o problemas que se resolverán teóricamente o mediante simulación.

Resolución y entrega de pruebas/actividades prácticas

Según se desarrollan los temas se propondrán una serie de pruebas y/o actividades académicas para que sean trabajados y resueltos individualmente por los alumnos, con el fin de ser evaluados.

6. Temario desarrollado:

Bloque 1: Sistemas de Percepción y Actuación.

Tema 1. Introducción.

- 1.1.-Conceptos generales.
- 1.2.-Sistemas Dinámicos y Sistemas de Control.
- 1.3.-Sistemas Robóticos.

Tema 2. Actuadores y Sensores.

- 2.1.- Actuadores.
- 2.2.- Sensores.

Bloque 2: Robótica Articulada y Móvil.

Tema 3. Robots Articulados.

- 3.1.-Introducción: Conceptos Básicos.
- 3.2.-Problemas Geométricos.
- 3.3.-Problemas Cinemáticos.
- 3.4.-Problemas Dinámicos.
- 3.6. Estrategias de control
- 3.5.-Programación de Manipuladores.

Tema 4. Robots Móviles.

- 4.1.- Introducción: Preliminares y Conceptos.
- 4.2.- Características de los Robots Móviles.
- 4.3.- Estrategias de control
- 4.3.- Algoritmos de Planificación de trayectorias.
- 4.4.- Seguimiento de trayectorias.
- 4.5.- Introducción a la Localización.
- 4.6.- Control Reactivo.
- 4.7.- SLAM
- 4.8. Navegación Topológica

Contenido de Prácticas

- Práctica 1: Sistemas Sensoriales y de Actuación.
Práctica 2: Planificación articular y control de un robot manipulador.
Práctica 3: Programación de algoritmos de path tracking en un robot móvil.
Práctica 4: Programación de estrategias reactivas en un robot móvil

7. Bibliografía

7.1. Bibliografía básica:

Robótica, Manipuladores y Robots Móviles.
Autor: Ollero Baturone, Aníbal.
Editorial: Marcombo.
(2001).

7.2. Bibliografía complementaria:

Robots y Sistemas Sensoriales
Autores: Fernando Torres Medina y otros
Editorial Prentice Hall
(2004).
Introduction to Autonomous Mobile Robots.
Autores: R. Siegwart, I. R. Nourbakhsh
Editorial: MIT Press
(2004)

8. Sistemas y criterios de evaluación.

8.1. Sistemas de evaluación:

- Examen de teoría/problemas
- Defensa de Prácticas
- Defensa de Trabajos e Informes Escritos
- Seguimiento Individual del Estudiante
- Examen de prácticas

8.2. Criterios de evaluación y calificación:

A lo largo del curso se realizarán un conjunto de pruebas de evaluación parcial así como actividades académicas dirigidas, relativas a los contenidos teóricos cuya calificación servirá para la nota final de la asignatura.

Como se ha comentado con anterioridad, las actividades académicas consistirán en problemas propuestos (de resolución numéricos, simulación, programación etc...) que tendrá que resolver el alumno utilizando un computador, en el aula, o en el caso de no terminar, en su casa.

Para calificar positivamente las actividades y las prácticas, los alumnos tendrán que evaluar su funcionamiento eficaz delante del profesor y además elaborar la memoria de las mismas al final del semestre. En cualquier caso, las prácticas deberán estar evaluadas antes de la fecha establecida para la realización del examen final. Aquellos alumnos que no tengan calificado positivamente las prácticas no podrán optar a realizar el examen final.

Aquellos alumnos que no superen las pruebas de evaluación y actividades podrán realizar al final del semestre un Examen final Teórico.

La calificación de la asignatura que aparecerá en acta se obtendrá sumando los porcentajes obtenidos en los siguientes apartados:

Examen Final ó Pruebas de evaluación: 35%

Actividades Académicas: 40%

Prácticas 25%

9. Organización docente semanal orientativa:

	Semanas	Grupos Grandes	Grupos Reducidos Aula Estándar	Grupos Reducidos Aula de Informática	Grupos Reducidos Laboratorio	Grupos Reducidos prácticas de campo	Pruebas y/o actividades evaluables	Contenido desarrollado
#1	2.76	0	0	0	0		Tema 1	
#2	2.76	0	0	0	0		Tema2	
#3	2.76	0	0	0.6	0		Tema 2	
#4	2.76	0	0	1.5	0		Tema 2	
#5	2.76	0	0	1.5	0		Tema 2	
#6	2.76	0	0	1.5	0		Tema 2	
#7	2.76	0	0	1.5	0	Evaluacion Tema 2	Tema 3	
#8	2.76	0	0	1.5	0		Tema 3	
#9	2.76	0	0	1.5	0		Tema 3	
#10	2.76	0	0	1.5	0	Evaluacion Tema 3	Tema 4	
#11	2.76	0	0	1.5	0		Tema 4	
#12	2.76	0	0	1.5	0		Tema 4	
#13	2.76	0	0	1.5	0		Tema 4	
#14	2.76	0	0	1.5	0		Tema 4	
#15	2.76	0	0	1.5	0	Evaluacion Tema 4	Tema 4	
	41.4	0	0	18.6	0			