

ANX-PR/CL/001-01

GUÍA DE APRENDIZAJE

ASIGNATURA

53001560 - Guiado y navegación de robots

PLAN DE ESTUDIOS

05BH - Master Universitario en Automatica y Robotica

CURSO ACADÉMICO Y SEMESTRE

2017/18 - Primer semestre

Índice

Guía de Aprendizaje

1. Datos descriptivos.....	1
2. Profesorado.....	1
3. Conocimientos previos recomendados.....	2
4. Competencias y resultados de aprendizaje.....	2
5. Descripción de la asignatura y temario.....	3
6. Cronograma.....	5
7. Actividades y criterios de evaluación.....	7
8. Recursos didácticos.....	8

1. Datos descriptivos

1.1. Datos de la asignatura

Nombre de la asignatura	53001560 - Guiado y navegación de robots
No de créditos	3 ECTS
Carácter	Obligatoria
Curso	Primer curso
Semestre	Primer semestre
Período de impartición	Septiembre-Enero
Idioma de impartición	Castellano
Titulación	05BH - Master Universitario en Automatica y Robotica
Centro en el que se imparte	Escuela Tecnica Superior de Ingenieros Industriales
Curso académico	2017-18

2. Profesorado

2.1. Profesorado implicado en la docencia

Nombre	Despacho	Correo electrónico	Horario de tutorías *
Fernando Matia Espada (Coordinador/a)	Automática	fernando.matia@upm.es	Sin horario. Consultar con el profesor
Paloma De La Puente Yusty	Automática	paloma.delapuerta@upm.es	Sin horario. Consultar con la profesora

* Las horas de tutoría son orientativas y pueden sufrir modificaciones. Se deberá confirmar los horarios de tutorías con el profesorado.

2.3. Profesorado externo

Nombre	Correo electrónico	Centro de procedencia
Miguel Hernando Gutierrez	miguel.hernando@upm.es	ETSIDI

3. Conocimientos previos recomendados

3.1. Asignaturas previas que se recomienda haber cursado

- Matemáticas para automática y robótica

3.2. Otros conocimientos previos recomendados para cursar la asignatura

El plan de estudios Master Universitario en Automatica y Robotica no tiene definidos otros conocimientos previos para esta asignatura.

4. Competencias y resultados de aprendizaje

4.1. Competencias que adquiere el estudiante al cursar la asignatura

CB06 - Poseer y comprender conocimientos que aporten una base u oportunidad de ser originales en el desarrollo y/o aplicación de ideas, a menudo en un contexto de investigación

CE01 - Capacidad para diseñar, simular y/o implementar soluciones tecnológicas que impliquen el uso de robots manipuladores y vehículos robotizados

CE07 - Capacidad para el desarrollo en equipo de trabajos orientados al diseño, construcción y prueba de sistemas autónomos

CG01 - Tener conocimientos adecuados de los aspectos científicos y tecnológicos de la automática y la robótica.

CT04 - Trabaja en equipo. Habilidad para trabajar en equipos.

CT11 - Usa herramientas. Habilidad para usar las técnicas, destrezas y herramientas ingenieriles modernas necesarias para la práctica de la ingeniería

4.2. Resultados del aprendizaje al cursar la asignatura

RA11 - El alumno debe conocer técnicas de modelado dinámico del entorno en el que se mueven los robots.

RA8 - El alumno debe conocer los principios físicos de los distintos sensores utilizados para la navegación autónoma de robots, y sus contextos de aplicación.

RA9 - El alumno debe conocer y aplicar las técnicas de fusión sensorial necesarias para guiado y navegación de robots móviles

RA10 - El alumno debe conocer y aplicar la algorítmica habitual para la planificación del movimiento de robots móviles y manipuladores así como del agarre de estos últimos

5. Descripción de la asignatura y temario

5.1. Descripción de la asignatura

El objetivo de la asignatura es obtener una visión genérica de las soluciones básicas existentes para la navegación, guiado y control de vehículos y/o robots. La gestión de la incertidumbre inherente a este tipo de robots en las tareas de localización y modelado del entorno, es punto clave en el desarrollo del temario propuesto.

Como metodología docente, los profesores desarrollarán los temas de forma descriptiva y los alumnos desarrollarán una implementación práctica en MATLAB, aplicando los conocimientos adquiridos.

5.2. Temario de la asignatura

1. Introducción a los Robots Autónomos
2. Planificación y Control
3. Sistemas de Locomoción
4. Sensores de Navegación
5. Fusión Sensorial
6. Localización y Mapeado Simultáneos
7. Tipos de Planificación
8. Planificación Discreta
9. Planificación Combinatoria de Trayectorias
10. Planificación de Trayectorias basada en Muestreo

6. Cronograma

6.1. Cronograma de la asignatura *

Sem	Actividad presencial en aula	Actividad presencial en laboratorio	Otra actividad presencial	Actividades de evaluación
1	1. Introducción a los Robots Autónomos Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
	2. Planificación y Control Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
	3. Sistemas de Locomoción Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
2	4. Sensores de Navegación Duración: 04:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
3	5. Fusión Sensorial Duración: 04:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
4	5. Fusión Sensorial Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
	6. Localización y Modelado Simultáneos Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
5	7. Tipos de Planificación Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
	8. Planificación Discreta Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
	9. Planificación Combinatoria de Trayectorias Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
6	9. Planificación Combinatoria de Trayectorias Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
	10. Planificación de Trayectorias basada en Muestreo Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			

7				Cuestionario EX: Técnica del tipo Examen Escrito Evaluación continua y sólo prueba final Duración: 02:00
8				Trabajo TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo Evaluación continua y sólo prueba final Duración: 18:00
9				
10				
11				
12				
13				
14				
15				
16				
17				

Las horas de actividades formativas no presenciales son aquellas que el estudiante debe dedicar al estudio o al trabajo personal.

Para el cálculo de los valores totales, se estima que por cada crédito ECTS el alumno dedicará dependiendo del plan de estudios, entre 26 y 27 horas de trabajo presencial y no presencial.

* El cronograma sigue una planificación teórica de la asignatura y puede sufrir modificaciones durante el curso.

7. Actividades y criterios de evaluación

7.1. Actividades de evaluación de la asignatura

7.1.1. Evaluación continua

Sem.	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
7	Cuestionario	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	02:00	50%	4 / 10	CG01
8	Trabajo	TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo	No Presencial	18:00	50%	4 / 10	CB06 CG01 CT04 CT11 CE01 CE07

7.1.2. Evaluación sólo prueba final

Sem	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
7	Cuestionario	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	02:00	50%	4 / 10	CG01
8	Trabajo	TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo	No Presencial	18:00	50%	4 / 10	CB06 CG01 CT04 CT11 CE01 CE07

7.1.3. Evaluación convocatoria extraordinaria

Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
Cuestionario	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	02:00	50%	4 / 10	CG01
Trabajo	TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo	Presencial	18:00	50%	4 / 10	CB06 CG01 CT04 CT11 CE01 CE07

7.2. Criterios de evaluación

La evaluación consta de dos partes: 1) Cuestionario sobre conceptos fundamentales, aunque muy generales, de la asignatura, y 2) Trabajo en grupo.

La nota final será la media de ambos, siendo necesario un mínimo de 4 puntos en cada parte para aprobar.

En la convocatoria ordinaria, la evaluación será continua por defecto. Las renuncias a la evaluación continua deberán comunicarse al profesor coordinador de la asignatura la segunda semana del bimestre como muy tarde.

Para la convocatoria extraordinaria de Julio se guardará la parte aprobada.

8. Recursos didácticos

8.1. Recursos didácticos de la asignatura

Nombre	Tipo	Observaciones
Guiado y Navegación de Robots	Recursos web	Presentaciones de clase
An Introduction to Autonomous Mobile Robots	Bibliografía	Siegwart, Nourkbash, MIT press, 2004.

Robot Motion Planning	Bibliografía	Latombe, Kluwer, 1993
Planning Algorithms	Bibliografía	S. M. LaValle, Cambridge University Press. 2006.
Intelligent Robotic Planning Systems	Bibliografía	P. Sheu, Q. Xue, World Scientific, 1993.
Spatial Representation and Motion Planning	Bibliografía	A.P. del Pobil, M.A. Serna, Springer, 1995.
Sensors for Mobile Robots. Theory and Application	Bibliografía	Everett, A.K. Peters, 1995.
Where am I? Sensors and Methods for Mobile Robots Positioning	Bibliografía	Borenstein, The University of Michigan, 1996
An Introduction to the Kalman Filter	Recursos web	G. Welch y G. Bishop, University of North Carolina, 2001
Global Positioning Systems, Inertial Navigation and Integration	Bibliografía	M. S. Grewal, L. R. Weill, A. P. Andrews. Wiley Interscience, 2007
Modern Inertial Technology	Bibliografía	A. Lawrence, Springer, 1998
Probabilistic Robotics	Bibliografía	S. Thrun, W. Burgard, D. Fox, CMU, 2006.
Simultaneous Localization and Mapping for Mobile Robots: Introduction and Methods	Bibliografía	J. A. Fernández-Madrigal y J. L. Blanco, Information Science Reference, 2012