



POLITÉCNICA

CAMPUS
DE EXCELENCIA
INTERNACIONAL

PROCESO DE
COORDINACIÓN DE LAS
ENSEÑANZAS PR/CL/001



E.T.S. de Ingenieros
Industriales

ANX-PR/CL/001-01

GUÍA DE APRENDIZAJE

ASIGNATURA

55000105 - Robotica

PLAN DE ESTUDIOS

05TI - Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales

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	3
5. Descripción de la asignatura y temario	4
6. Cronograma	7
7. Actividades y criterios de evaluación	11
8. Recursos didácticos	13
9. Otra información	14

1. Datos descriptivos

1.1 Datos de la asignatura

Nombre de la Asignatura	55000105 - Robotica
Nº de Créditos	6 ECTS
Carácter	Optativa
Curso	Cuarto curso
Semestre	Séptimo semestre
Período de impartición	Septiembre-Enero
Idioma de impartición	Castellano
Titulación	05TI - Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales
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*
Antonio Barrientos Cruz (Coordinador/a)	Un.D.Auto matica	antonio.barrientos@upm.es	M - 15:30 - 16:30 X - 12:30 - 14:00 Pedir siempre cita por correo electrónico
Jaime Del Cerro Giner	U.D. Automatica	j.cerro@upm.es	- -Pedir cita por correo electronico

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

2.2 Personal Investigador en Formación o Similar

Nombre	Correo electrónico	Profesor Responsable
Roldan Gomez, Juan Jesus	jj.roldan@upm.es	Barrientos Cruz, Antonio

2.3 Profesorado Externo

Nombre	Correo electrónico	Centro de procedencia
Mario Andrei Garzon Oviedo	ma.garzon@upm.es	Centro de Automática y Robótica

3. Conocimientos previos recomendados

3.1 Asignaturas previas que se recomienda haber cursado

- Fundamentos de programación
- Algebra
- Fisica general I
- Mecanica
- Dinamica de sistemas
- Fundamentos de electronica
- Fundamentos de automatica

3.2 Otros conocimientos previos recomendados para cursar la asignatura

El plan de estudios Grado en Ingeniería en Tecnologías Industriales 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

CE26A - Conocimientos de principios y aplicaciones de los sistemas robotizados.

CE28A - Capacidad para diseñar sistemas de control y automatización industrial.

CG1 - Conocer y aplicar conocimientos de ciencias y tecnologías básicas a la práctica de la Ingeniería Industrial.

CG10 - Capacidad para generar nuevas ideas (Creatividad).

CG5 - Saber comunicar los conocimientos y conclusiones, de forma oral, escrita y gráfica, a públicos especializados y no especializados de un modo claro y sin ambigüedades.

CG6 - Poseer habilidades de aprendizaje que permitan continuar estudiando a lo largo de la vida para su adecuado desarrollo profesional.

CG7 - Incorporar nuevas tecnologías y herramientas de la Ingeniería Industrial en sus actividades profesionales.

4.2 Resultados del aprendizaje al cursar la asignatura

RA18 - El conocimiento de la asignatura debe permitir abordar proyectos de automatización en los que se utilicen robots industriales así como el conocimiento de los sistemas y algoritmos que contribuyen al funcionamiento de un robot y al desarrollo de sistemas robóticos específicos

5. Descripción de la asignatura y temario

5.1 Descripción de la asignatura

La asignatura pretende dotar de conocimientos necesarios para **desarrollar y aplicar** robots, tanto en aplicaciones industriales como de servicio. EL enfoque es teórico-práctico desarrollando los conocimientos multidisciplinares necesarios durante las clases y abordado su uso práctico mediante trabajos . La asignatura se desarrolla en buena parte mediante el **Aprendizaje Basado en Proyectos**.

5.2 Temario de la asignatura

1. Introducción
 - 1.1. Desarrollo, estado actual y tendencias de la robótica
 - 1.2. Definiciones y clasificación de los robots
2. Morfología del Robot Industrial
 - 2.1. Morfología mecánica del robot
 - 2.2. Actuadores y Sensores para el robot
 - 2.3. Elementos terminales
3. Herramientas matemáticas
 - 3.1. Representación de la posición
 - 3.2. Representación de la orientación. Matrices de Rotación y Cuaternios
 - 3.3. Matrices de Transformación Homogénea
 - 3.4. Relación y comparación entre los distintos métodos de localización espacial
 - 3.5. Uso de Matlab para el modelado y simulación de robots
4. Modelado cinemático de Robots manipuladores
 - 4.1. El problema cinemático directo. Métodos geométricos y mediante cambios de base. Procedimiento de Denavit Hartenberg.
 - 4.2. Cinemática Inversa. Métodos geométricos y mediante MTH. Desacoplo cinemático
 - 4.3. Modelo Diferencial. Matriz Jacobiana . Configuraciones singulares
5. Modelado dinámico de Robots manipuladores

- 5.1. Modelo dinámico de la estructura mecánica de un robot rígido. Formulación de Newton Euler y Formulación de Lagrange . Algoritmos computacionales
- 5.2. Modelado en el espacio de la tarea
- 5.3. Modelado de los actuadores
- 6. Control Cinemático de Robots manipuladores
 - 6.1. Funciones del control cinemático
 - 6.2. Tipos de trayectorias. Generación y muestreo de trayectorias cartesianas
 - 6.3. Interpoladores de trayectoria
- 7. Control dinámico de Robots manipuladores
 - 7.1. Control Monoarticular
 - 7.2. Control Multiarticular
 - 7.3. Aspectos prácticos de diseño del Regulador
- 8. Programación de Robots
 - 8.1. Métodos de programación de robots. Clasificación
 - 8.2. Requerimientos de un sistema de programación de robots
 - 8.3. Ejemplo de programación de un robot industrial
- 9. Implantación del Robot industrial
 - 9.1. Diseño y control de una célula robotizada
 - 9.2. Características a considerar en la selección de un robot
 - 9.3. Seguridad en instalaciones robotizadas
- 10. Aplicaciones de los robots
 - 10.1. Aplicaciones de los Robots industriales Manipuladores. Clasificación y características
 - 10.2. Robots de servicio para uso profesionales
 - 10.3. Características de los Robots de servicio personal
- 11. Robots móviles
 - 11.1. Panorama general de los Robots Móviles
 - 11.2. Cinemática del robot con ruedas
 - 11.3. Sensores para la Navegación
 - 11.4. Fusión sensorial

11.5. Guiado de Robots móviles

6. Cronograma

6.1 Cronograma de la asignatura*

Semana	Actividad Presencial en Aula	Actividad Presencial en Laboratorio	Otra Actividad Presencial	Actividades de Evaluación
1	<p>Introducción. Objetivos y Normas de la asignatura. Desarrollo del curso Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Formación de grupos de trabajo. Explicación del trabajo y modo de trabajo Duración: 01:00 OT: Otras actividades formativas</p> <p>Tema 1. Introducción. Concepto de Robot Tipos de Robots Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 2. Morfología del Robot. Componentes. Eslabones y Articulaciones Duración: 00:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>			
2	<p>Tema 2.- Morfología. Configuraciones Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 2.- Morfología. Transmisiones y Reductores Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 2.- Morfología. Actuadores: Neumáticos, Hidráulicos Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>		<p>12-9-16 Tutoría en AULA Criterios para la concepción del Robot Duración: 02:00 AC: Actividad del tipo Acciones Cooperativas</p> <p>Tutoría en despacho de profesor por grupos (durante semana 2 y 3) Duración: 01:00 AC: Actividad del tipo Acciones Cooperativas</p>	
3	<p>Tema 2.- Morfología. Actuadores: Motores DC y BL Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 2.- Morfología. Actuadores: Motores MPP Duración: 00:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 2.- Morfología. Sensores presencia Duración: 00:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 2.- Morfología. Sensores Posición Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>			<p>ENTREGABLE 1 (DOCUMENTO). Construcción de un Robot. Diseño Conceptual y lista de componentes. Plan de Trabajo TG: Técnica del tipo Trabajo en GrupoEvaluación continua Duración: 05:00</p>

	<p>Tema 2.- Morfología. Efectores finales Duración: 00:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>			
4	<p>Temas 3.- Herramientas matemáticas. Especificación de la posición y orientación. Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Temas 3.- Herramientas matemáticas. MTH y Cuaternios Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>		<p>Tutoría AULA Matlab y Arduino Duración: 02:00 AC: Actividad del tipo Acciones Cooperativas</p>	
5	<p>Tema 4.- Modelado Cinemático. Concepto. Modelo Directo. Metodos Geométricos y Cambios de base Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 4.- Modelado Cinemático. Modelo Cinemático Directo. Método DH Duración: 02:00 PR: Actividad del tipo Clase de Problemas</p>			<p>ENTREGABLE 2 (VÍDEO). Construcción de un Robot. GUI Matlab con Motor DC y encoder con PID TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo Evaluación continua Duración: 20:00</p>
6	<p>Tema 4.- Modelado Cinemático. Modelo Cinemático Directo con MD y con Cuaternios Duración: 01:45 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 4.- Modelado Cinemático. Modelo Cinemático Inverso. Métodos Geométricos. Desacoplamiento Cinemático. CCD Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>			<p>Ejercicio en Clase (MCD) EX: Técnica del tipo Examen Escrito Evaluación continua Duración: 00:15</p>
7	<p>Tema 4.- Modelado Cinemático. Modelo Diferencial.. Jacobiana Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 5.- Modelado Dinámico. Formulación de Newton-Euler y de Lagrange. Obtención para Robots de 2gdl. Modelo en espacio tarea Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>	<p>Control de posición y trayectoria de un robot Scara Duración: 02:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio</p>		
8	<p>Tema 6. Control cinemático. Funciones. Tipos de Trayectoria. Interpoladores. Control Diferencial Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 7.- Control Dinámico. Control monoarticular. Control Multiarticular. Criterios de diseño Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>		<p>Tutoría AULA Generación de trayectorias (sobre Matlab) Duración: 02:00 AC: Actividad del tipo Acciones Cooperativas</p>	<p>ENTREGABLE 3 (VIDEO). Construcción de un Robot. Sistema electromecánico con Control eje a eje en cadena cerrada TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo Evaluación continua Duración: 25:00</p>

9	<p>Tema 11. Robots móviles. Panorámica. Tipos de Ruedas Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 11.- Robots móviles. Cinemática Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 11.- Robots móviles. Guiado Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>			<p>PEC-1 Examen escrito 1. Temas 1 a 7 EX: Técnica del tipo Examen EscritoEvaluación continua Duración: 01:00</p>
10	<p>Tema 11.- Robots móviles. Sensores para navegación Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 11.- Robots móviles. Navegación.Filtrado Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>	<p>Control PID de una articulación de robot Duración: 02:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio</p>		
11	<p>Tema 8. Programación de Robots. Modos de programación Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 8. Programación de Robots. Programación de un robot industrial Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>			<p>ENTREGABLE 4 (VIDEO) Construcción de un Robot. Control Cinemático. Línea recta TG: Técnica del tipo Trabajo en GrupoEvaluación continua Duración: 20:00</p>
12	<p>Tema 9. Implantación del Robot. Layouts. Criterios Selección Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 9. Implantación del Robot. Seguridad. Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>	<p>Práctica de Programación de Robots Duración: 02:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio</p>		
13	<p>Tema 10. Aplicaciones de la robótica industrial Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 10. Aplicaciones de la robótica Charla empresa Robots de servicio Duración: 01:00 OT: Otras actividades formativas</p> <p>Tema 10. Aplicaciones de la robótica de servicios Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p>			<p>ENTREGA 5 FINAL (DOCUMENTO Y VIDEO) Construcción de un Robot. TG: Técnica del tipo Trabajo en GrupoEvaluación continua Duración: 20:00</p>
14	<p>Tema 10. Aplicaciones de la robótica de servicios Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral</p> <p>Tema 10. Caso práctico Duración: 02:00 AC: Actividad del tipo Acciones Cooperativas</p>			<p>PEC-2 Examen escrito : Temas 7 a 11 EX: Técnica del tipo Examen EscritoEvaluación continua Duración: 01:00</p> <p>Construcción de un Robot. Presentación por grupos PG: Técnica del tipo Presentación en GrupoEvaluación continua</p>

				Duración: 01:00
15				Contruccion de un Robot. Presentacion por grupos PG: Técnica del tipo Presentación en GrupoEvaluación continua Duración: 00:00
16				Trabajo Final (solo evaluacion prueba final) TI: Técnica del tipo Trabajo IndividualEvaluación sólo prueba final Duración: 50:00
17				Examen final EX: Técnica del tipo Examen EscritoEvaluación sólo prueba final Duración: 02:00

* 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
3	ENTREGABLE 1 (DOCUMENTO). Construcción de un Robot. Diseño Conceptual y lista de componentes. Plan de Trabajo	TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo	No Presencial	05:00	5%	0 / 10	CG10 CG5 CG7
5	ENTREGABLE 2 (VÍDEO). Construcción de un Robot. GUI Matlab con Motor DC y encoder con PID	TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo	No Presencial	20:00	10%	0 / 10	CG1 CE28A CG5 CE26A
6	Ejercicio en Clase (MCD)	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	00:15	5%	0 / 10	CG1 CE26A
8	ENTREGABLE 3 (VIDEO). Construcción de un Robot. Sistema electromecánico con Control eje a eje en cadena cerrada	TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo	No Presencial	25:00	15%	0 / 10	CE28A CG1 CG5 CG6 CG7
9	PEC-1 Examen escrito 1. Temas 1 a 7	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	01:00	25%	3 / 10	CE28A CE26A CG1
11	ENTREGABLE 4 (VIDEO) Construcción de un Robot. Control Cinemático. Línea recta	TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo	No Presencial	20:00	15%	0 / 10	CG1 CG10 CE28A CG5 CG6 CG7 CE26A
13	EMTREGA 5 FINAL (DOCUMENTO Y VIDEO) Construcción de un Robot.	TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo	No Presencial	20:00	10%	0 / 10	CG1 CG10 CE28A CG5 CG6 CG7 CE26A

14	PEC-2 Examen escrito : Temas 7 a 11	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	01:00	10%	3 / 10	CE26A CE28A
14	Contruccion de un Robot. Presentacion por grupos	PG: Técnica del tipo Presentación en Grupo	Presencial	01:00	5%	0 / 10	CG1 CG10 CE28A CG5 CE26A
15	Contruccion de un Robot. Presentacion por grupos	PG: Técnica del tipo Presentación en Grupo	Presencial	00:00	%	0 / 10	CG1 CG10 CE28A CG5 CE26A

7.1.2 Evaluación sólo prueba final

Sem.	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
16	Trabajo Final (solo evaluacion prueba final)	TI: Técnica del tipo Trabajo Individual	No Presencial	50:00	25%	5 / 10	CG1 CG10 CE28A CG5 CG6 CG7 CE26A
17	Examen final	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	02:00	75%	5 / 10	CG1 CE28A CE26A

7.1.3 Evaluación convocatoria extraordinaria

No se ha definido la evaluación extraordinaria.

7.2 Criterios de Evaluación

La evaluación continua se reparte entre un 60% por el Trabajo y un 40% los exámenes

Los contenidos teóricos se evalúan en base a 2 pruebas escritas y un ejercicio en clase que incluyen la resolución de problemas y la evaluación del conocimiento de concepto. La puntuación de cada una es proporcional a la dimensión de la materia cubierta (25% y 15% las PEC y 5% el ejercicio en clase)

Los contenidos prácticos se evalúan en base a un trabajo por equipos a desarrollar a lo largo del curso (construir y controlar un robot) con entregas parciales, cada una con su porcentaje. La nota de grupo se distribuye de manera individual por los propios miembros del equipo

La evaluación por prueba final precisará de aprobar un examen y entregar un trabajo práctico, con una puntuación del 75% y 25% respectivamente

8. Recursos didácticos

8.1 Recursos didácticos de la asignatura

Nombre	Tipo	Observaciones
Fundamentos de Automática	Bibliografía	Libro de Texto
Labview	Equipamiento	Licencias de SW de la UPM
Arduino	Otros	HW (proporcionado por el alumno)
HW constructivo del robot	Otros	Motores, sensores y materiales constructivos aportados por el alumno
Matlab	Equipamiento	Licencia SW de la UPM
UR Academy	Recursos web	SW online para aprender programación de Robots https://www.universal-robots.com/es/academy/
Robots Scara Makeblock	Equipamiento	Robots tipo Scara para las prácticas y para uso libre por parte del alumno

Motores, Drivers y Sensores	Equipamiento	Pequeño HW constructivo, prestado a los alumnos para que puedan anticipar sus desarrollos
Servos de Velocidad Posicion QUBE	Equipamiento	Sistemas de control de posición dotados de Motor DC , Encoder, Reductora , Cargas y SW de soporte sobre Simulink
Ordenadores	Equipamiento	Ordenadores tipo PC con USB y el SW necesario para las prácticas

9. Otra información

9.1 Otra información sobre la asignatura

La asignatura puede ser desarrollada de dos maneras

A) Examen Final. No exige una atención continua la asignatura . Para aprobar será necesario realizar y aprobar (5/10) un trabajo teórico sobre el modelado y control cinemático de un robot (ejercicio) y superar el examen final (5/10)

Evaluación Continua. En este caso se debe progresar en el conocimiento de la asignatura de manera continuada durante todo el curso, para lo que se debe de **construir un robot** , desarrollado en equipo, e ir realizando entregas progresivas cuyo total suma un **60% de la nota final** , además de realizar **2 pruebas de evaluación continua y un ejercicio en aula** , de carácter individual que puntúan un **25%** , un **10%** y un **5%** de la nota final y en las que es preciso sacar 3 o mas puntos. Dado el carácter práctico y constructivo del trabajo, esta modalidad exige una notable dedicación temporal. Pueden verse ejemplos de trabajos de cursos anteriores en estos enlaces [Curso 14-15](#), [Curso 15-16](#), [Curso 16-17](#)

Durante el curso se desarrollan 3 prácticas , de asistencia voluntaria, orientadas al desarrollo del trabajo práctico y a la programación de robots.