

Escuela de Doctorado y Estudios de Posgrado

Máster Universitario en Ingeniería Industrial

GUÍA DOCENTE DE LA ASIGNATURA (ESCENARIO 0):

**Robótica
(2021 - 2022)**

1. Datos descriptivos de la asignatura

Asignatura: Robótica	Código: 335662143
<ul style="list-style-type: none">- Centro: Escuela de Doctorado y Estudios de Postgrado- Lugar de impartición: Escuela Superior de Ingeniería y Tecnología. Sección de Ingeniería Industrial- Titulación: Máster Universitario en Ingeniería Industrial- Plan de Estudios: 2017 (Publicado en 2017-07-31)- Rama de conocimiento: Ingeniería y Arquitectura- Itinerario / Intensificación:- Departamento/s: Ingeniería Informática y de Sistemas- Área/s de conocimiento: Arquitectura y Tecnología de Computadores Ingeniería de Sistemas y Automática- Curso: 2- Carácter: Obligatoria especialidad- Duración: Primer cuatrimestre- Créditos ECTS: 4,5- Modalidad de impartición: Presencial- Horario: Enlace al horario- Dirección web de la asignatura: http://www.campusvirtual.ull.es- Idioma: Castellano e Inglés (Decreto 168/2008: un 5% será impartido en Inglés)	

2. Requisitos para cursar la asignatura

No se han establecido

3. Profesorado que imparte la asignatura

Profesor/a Coordinador/a: LEOPOLDO ACOSTA SANCHEZ
- Grupo: Teoría y prácticas
General <ul style="list-style-type: none">- Nombre: LEOPOLDO- Apellido: ACOSTA SANCHEZ- Departamento: Ingeniería Informática y de Sistemas- Área de conocimiento: Ingeniería de Sistemas y Automática

Contacto

- Teléfono 1: **922 31 82 64**
- Teléfono 2: **679487120**
- Correo electrónico: **lacosta@ull.edu.es**
- Correo alternativo: **leo@isaatc.ull.es**
- Web: **www.campusvirtual.ull.es**

Tutorías primer cuatrimestre:

Desde	Hasta	Día	Hora inicial	Hora final	Localización	Despacho
Todo el cuatrimestre		Lunes	09:30	13:30	Edificio de Física y Matemáticas - AN.2B	49
Todo el cuatrimestre		Jueves	11:00	13:00	Edificio de Física y Matemáticas - AN.2B	49

Observaciones: El lugar y horario de tutorías pueden sufrir modificaciones puntuales que serán debidamente comunicadas en tiempo y forma.

Tutorías segundo cuatrimestre:

Desde	Hasta	Día	Hora inicial	Hora final	Localización	Despacho
Todo el cuatrimestre		Martes	10:00	13:00	Edificio de Física y Matemáticas - AN.2B	49
Todo el cuatrimestre		Jueves	10:00	13:00	Edificio de Física y Matemáticas - AN.2B	49

Observaciones: El lugar y horario de tutorías pueden sufrir modificaciones puntuales que serán debidamente comunicadas en tiempo y forma.

Profesor/a: MARTA SIGUT SAAVEDRA

- Grupo: **Teoría y prácticas**

General

- Nombre: **MARTA**
- Apellido: **SIGUT SAAVEDRA**
- Departamento: **Ingeniería Informática y de Sistemas**
- Área de conocimiento: **Ingeniería de Sistemas y Automática**

Contacto

- Teléfono 1: **922845039**
- Teléfono 2:
- Correo electrónico: **marsigut@ull.es**
- Correo alternativo:
- Web: **<http://www.campusvirtual.ull.es>**

Tutorías primer cuatrimestre:

Desde	Hasta	Día	Hora inicial	Hora final	Localización	Despacho
Todo el cuatrimestre		Miércoles	10:00	13:00	Escuela Superior de Ingeniería y Tecnología - Módulo A - AN.4A ESIT	P2.024
Todo el cuatrimestre		Jueves	10:00	13:00	Escuela Superior de Ingeniería y Tecnología - Módulo A - AN.4A ESIT	P2.024

Observaciones: El lugar y horario de tutorías pueden sufrir modificaciones puntuales que serán debidamente comunicadas en tiempo y forma.

Tutorías segundo cuatrimestre:

Desde	Hasta	Día	Hora inicial	Hora final	Localización	Despacho
Todo el cuatrimestre		Miércoles	10:00	13:00	Escuela Superior de Ingeniería y Tecnología - Módulo A - AN.4A ESIT	P2.024
Todo el cuatrimestre		Jueves	10:00	13:00	Escuela Superior de Ingeniería y Tecnología - Módulo A - AN.4A ESIT	P2.024

Observaciones: El lugar y horario de tutorías pueden sufrir modificaciones puntuales que serán debidamente comunicadas en tiempo y forma.

4. Contextualización de la asignatura en el plan de estudio

Bloque formativo al que pertenece la asignatura: **Automática y Robótica**
Perfil profesional: **Ingeniería Industrial**

5. Competencias

Específicas: Automática y robótica

RA4 - Conocer los fundamentos y tecnologías de la robótica actual.

Generales

CG10 - Saber comunicar las conclusiones y los conocimientos y razones últimas que las sustentan a públicos especializados y no especializados de un modo claro y sin ambigüedades.

Básicas

CB10 - Que los estudiantes posean las habilidades de aprendizaje que les permitan continuar estudiando de un modo que habrá de ser en gran medida autodirigido o autónomo.

6. Contenidos de la asignatura

Contenidos teóricos y prácticos de la asignatura

BLOQUE 1

- Profesora: Marta Sigut Saavedra

- Temas (epígrafes):

TEMA 1. INTRODUCCIÓN A LA ROBÓTICA

Breve introducción a la Robótica. Tipos de Robots. Aplicaciones

TEMA 2. SISTEMAS SENSORIALES EN ROBÓTICA

Sistemas Sensoriales en Robótica. Principales características de los sensores. Tipos de sensores: internos y externos

TEMA 3. FUNDAMENTOS DE ROBÓTICA DE MANIPULACIÓN

Fundamentos de Robótica de Manipulación. Cinemática. Dinámica. Control cinemático. Control dinámico. Aplicación de estos conceptos al trabajo colaborativo de manipuladores

BLOQUE 2

- Profesor: Leopoldo Acosta Sánchez.

- Temas (epígrafes):

TEMA 4. ALGORITMOS ITERATIVOS PARA CINEMÁTICA

Cuaterniones. CCD. Fabrik.

TEMA 5. ROBÓTICA MÓVIL. LOCALIZACIÓN. SLAM.

Fundamentos de Robótica de Móvil. Localización Probabilística. Filtro de Kalman. Filtro extendido de Kalman. Filtros de partículas. Técnicas de Slam.

TEMA 6. ROBÓTICA MÓVIL. PLANIFICACIÓN.

Planificación local y global. Planificación métrica y topológica.

TEMA 7. INTRODUCCIÓN A ROS

Contenidos prácticos:

Profesor: Marta Sigut Saavedra

Prácticas de trabajo colaborativo con manipuladores.

Profesor: Leopoldo Acosta Sánchez

Prácticas de programación. Prácticas con robots móviles.

Actividades a desarrollar en otro idioma

En cumplimiento de la normativa autonómica el 5% de las actividades docentes se impartirá en Inglés.

- Se utilizará documentación en inglés, cuyo uso será necesario para responder a preguntas o resolver ejercicios, de manera escrita, que formen parte de la evaluación de la asignatura.
- Manejo de herramienta informática en inglés.

7. Metodología y volumen de trabajo del estudiante

Descripción

En el horario de clase teórica el profesorado irá comentando y explicando los contenidos y respondiendo a las dudas del alumnado. La explicación se combinará con la realización de ejercicios y ejemplos.

A continuación se procederá a la realización de la correspondiente práctica que permita aclarar y asentar los contenidos teóricos. La prueba de evaluación del tema se realizará después de haber finalizado la práctica.

Actividades formativas en créditos ECTS, su metodología de enseñanza-aprendizaje y su relación con las competencias que debe adquirir el estudiante

Actividades formativas	Horas presenciales	Horas de trabajo autónomo	Total horas	Relación con competencias
Clases teóricas	6,00	0,00	6,0	[CG10], [RA4]
Clases prácticas (aula / sala de demostraciones / prácticas laboratorio)	32,00	0,00	32,0	[CG10], [RA4]
Realización de trabajos (individual/grupal)	2,00	28,50	30,5	[CB10], [CG10], [RA4]
Estudio/preparación de clases teóricas	0,00	4,50	4,5	[CG10], [RA4]
Estudio/preparación de clases prácticas	0,00	34,50	34,5	[CG10], [RA4]

Asistencia a tutorías	5,00	0,00	5,0	[CG10], [RA4]
Total horas	45,00	67,50	112,50	
		Total ECTS	4,50	

8. Bibliografía / Recursos

Bibliografía Básica

- A. Barrientos et al. Fundamentos de Robótica (2a ed). McGraw-Hill, 2007.
- F. Torres et al. Robots y Sistemas Sensoriales. Prentice Hall, 2002.
- A. Ollero. Robótica: manipuladores y robots móviles. Marcombo, 1991.

Bibliografía Complementaria

- R. Kelly y V. Santibáñez. Control de Movimiento de Robots Manipuladores. Pearson - Prentice Hall, 2003.
- F.L. Lewis et al. Robot Manipulator Control: theory and practice. CRC Press, 2004.

Otros Recursos

Manipuladores y Robots Móviles
 Aula de ordenadores con Matlab/Octave, Python y ROS
 Documentos técnicos y artículos con información reciente de Robótica Móvil

 Herramienta de simulación ScrobotSim

9. Sistema de evaluación y calificación

Descripción

La evaluación de la asignatura se rige por el Reglamento de Evaluación y Calificación de la Universidad de La Laguna (BOC de 19 de enero de 2016), o bien por el Reglamento de Evaluación que la Universidad de La Laguna tenga vigente en el momento de la convocatoria y/o de publicación de las actas correspondientes.

En virtud del Reglamento actual, la evaluación de la asignatura es continua y consiste en las siguientes pruebas:

BLOQUE 1

- Los temas se evaluarán por las prácticas realizadas en el laboratorio y/o sala de ordenadores (de forma individual o en pequeños grupos en función de los alumnos matriculados y los puestos disponibles), por el trabajo realizado en las horas de

trabajo autónomo (de forma individual o en pequeños grupos en función de los alumnos matriculados) y por un examen final realizado en fecha de convocatoria. Las prácticas se ponderarán con un 20% de la nota final, el trabajo con un 10% y el examen final con un 20%.

BLOQUE 2

- Los temas se evaluarán por las prácticas realizadas en el laboratorio y/o sala de ordenadores (de forma individual o en pequeños grupos en función de los alumnos matriculados y los puestos disponibles), por el trabajo realizado en las horas de trabajo autónomo (de forma individual o en pequeños grupos en función de los alumnos matriculados) y por un examen final realizado en fecha de convocatoria. Las prácticas se ponderarán con un 20% de la nota final, el trabajo con un 10% y el examen final con un 20%.

Además:

- Para realizar la media de los dos bloques será necesario sacar un mínimo de 4 en cada uno de ellos.
- La asistencia a las prácticas es obligatoria y sólo se permitirán tres faltas de asistencia en el cuatrimestre, siempre y cuando estén debidamente justificadas.

En la prueba final de la asignatura, el alumno se podrá evaluar de cualquiera de las partes no superadas mediante la realización de una prueba indicada por el profesor, en la fecha oficial de convocatoria que figure en el calendario académico, manteniendo las notas del resto de pruebas superadas con la misma ponderación.

IMPORTANTE: El alumno deberá solicitar la prueba final con 7 días de antelación con respecto a la fecha oficial de convocatoria que figure en el calendario académico.

Si el alumno no asiste a dicha prueba final, la calificación en el acta será de "No presentado".

Si el alumno no se evalúa de forma continua, en la prueba final el alumno debe evaluarse de cada una de las partes de la asignatura mediante la realización de las pruebas que el profesor le indique, en la fecha oficial de convocatoria que figure en el calendario académico.

IMPORTANTE: El alumno deberá solicitar la prueba final con 7 días de antelación con respecto a la fecha oficial de convocatoria que figure en el calendario académico.

Evaluación del 5% en inglés:

Las actividades y evaluaciones en inglés están contenidas dentro de las prácticas. La evaluación de dichas prácticas contemplará, por tanto, la evaluación del inglés en esta asignatura.

Estrategia Evaluativa

Tipo de prueba	Competencias	Criterios	Ponderación
Pruebas objetivas	[CG10], [RA4]	- Examen final realizado en fecha de convocatoria (20% BLOQUE 1 y 20% BLOQUE 2)	40,00 %
Trabajos y proyectos	[CB10], [CG10], [RA4]	- Trabajo sobre el BLOQUE 1 - Trabajo sobre el BLOQUE 2	20,00 %

Informes memorias de prácticas	[CG10], [RA4]	- Informe de la práctica de trabajo colaborativo entre robots correspondiente al BLOQUE 1 de la asignatura (5%) - Informes de las prácticas correspondientes al BLOQUE 2 de la asignatura (10%)	15,00 %
Pruebas de ejecuciones de tareas reales y/o simuladas	[CB10], [CG10], [RA4]	- Ejecución de la práctica de trabajo colaborativo entre robots al final del BLOQUE 1 de la asignatura (5%) - Ejecución de las prácticas correspondientes al BLOQUE 2 de la asignatura (10%)	15,00 %
Escalas de actitudes	[CG10], [RA4]	- Valoración del trabajo diario de los alumnos en el laboratorio durante el BLOQUE 1 de la asignatura en la que fundamentalmente se tendrá en cuenta tanto la capacidad de trabajo en equipo como el grado de autonomía mostrado por el alumno	10,00 %

10. Resultados de Aprendizaje

Una vez que hayan superado la asignatura, los alumnos:

- Conocerán los principales tipos de robots y sus aplicaciones más relevantes
- Conocerán los principales sensores empleados en Robótica
- Conocerán las últimas técnicas iterativas de resolución de cinemática inversa
- Conocerán el filtro de Kalman y el filtro de partículas y su aplicación en Robótica Móvil
- Serán capaces de aplicar los conocimientos adquiridos sobre cinemática y dinámica de robots al trabajo colaborativo de manipuladores

11. Cronograma / calendario de la asignatura

Descripción

* La distribución de los temas por semana es orientativo, puede sufrir cambios según las necesidades de organización docente.

Primer cuatrimestre

Semana	Temas	Actividades de enseñanza aprendizaje	Horas de trabajo presencial	Horas de trabajo autónomo	Total
--------	-------	--------------------------------------	-----------------------------	---------------------------	-------

Semana 1:	Tema 1	- Presentación de la asignatura - Acceso al aula virtual y, en su caso, formación de grupos de prácticas - Introducción a la Robótica	3.00	2.50	5.50
Semana 2:	Tema 1	- Tipos de robots. Aplicaciones - Práctica de laboratorio - explicación de la práctica - Explicación del trabajo a realizar en las horas de trabajo autónomo	3.00	4.00	7.00
Semana 3:	Tema 2	- Sistemas sensoriales en Robótica - Práctica de laboratorio - evaluación	3.00	4.00	7.00
Semana 4:	Tema 3	- Fundamentos de Robótica de manipulación - Práctica de laboratorio - evaluación	3.00	4.00	7.00
Semana 5:	Tema 3	- Fundamentos de Robótica de manipulación - Práctica de laboratorio - evaluación	3.00	4.00	7.00
Semana 6:	Tema 3	- Seminario sobre programación de robots - Práctica de laboratorio - evaluación	3.00	4.00	7.00
Semana 7:	Tema 3	- Seminario sobre normativa sobre robots industriales - Ejecución de la práctica de laboratorio y evaluación final	3.00	4.00	7.00
Semana 8:	Temas 3 y 4	- Entrega del trabajo del BLOQUE 1 y evaluación - Algoritmos iterativos - Práctica de laboratorio	3.00	8.50	11.50
Semana 9:	Tema 4	- Algoritmos iterativos - Práctica de laboratorio	3.00	4.00	7.00
Semana 10:	Tema 4	- Algoritmos iterativos - Práctica de laboratorio - evaluación	3.00	4.00	7.00
Semana 11:	Tema 5	- Localización - Práctica de laboratorio - evaluación	3.00	4.00	7.00
Semana 12:	Tema 5	- Localización - Práctica de laboratorio - evaluación	3.00	4.00	7.00
Semana 13:	Tema 5	- Localización - Práctica de laboratorio - evaluación	3.00	4.00	7.00
Semana 14:	Tema 6	- Planificación. - Práctica de laboratorio - evaluación	3.00	4.00	7.00
Semana 15:	Tema 7	- Introducción a ROS	3.00	8.50	11.50

Semana 16 a 18:		Examen final en fecha de convocatoria	0.00	0.00	0.00
Total			45.00	67.50	112.50