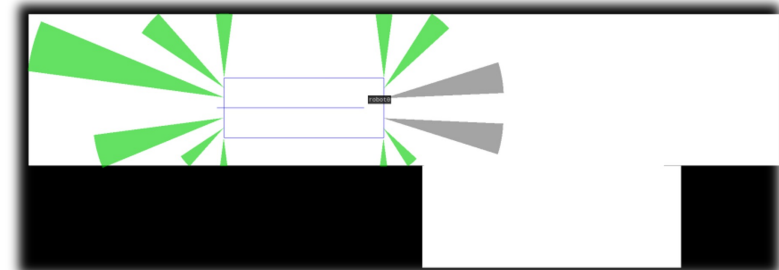
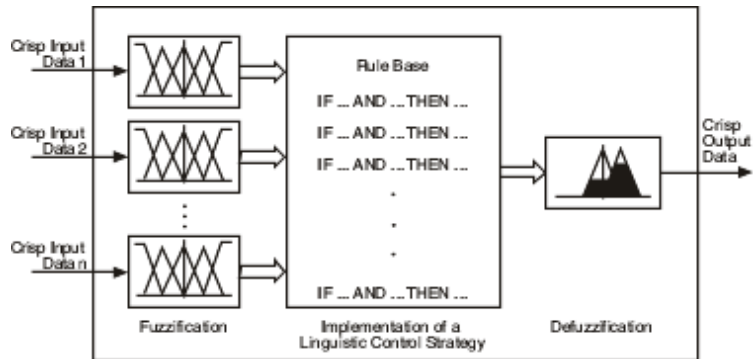
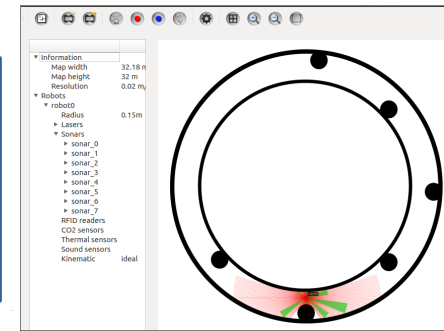
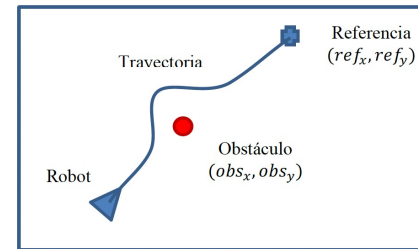
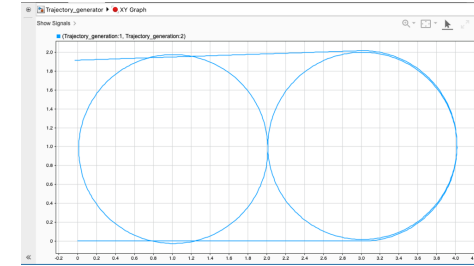
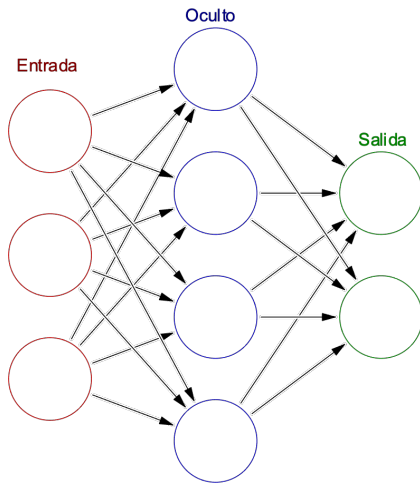


Presentación Laboratorio

José Luis Martín (joseluis.martin@uah.es)

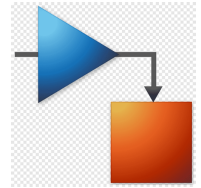
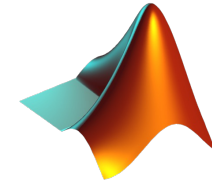
Ángel Llamazares (ángel.llamazares@uah.es)

Luis Miguel Bergasa (luism.bergasa@uah.es)



□ Matlab R2022b / Simulink

- Toolbox necesarias:
 - Practica 0 - Intro Matlab:
 - Control System Toolbox
 - Symbolic Math Toolbox
 - Práctica 1 - Control Neuronal:
 - Deep Learning Toolbox
 - Práctica 2 - Control Borroso:
 - Fuzzy Logic Toolbox



□ ROS – Ubuntu - VirtualBox

ROS



VirtualBox

□ Prácticas:

- P0 – Intro Matlab – 2 sesiones
- P1 – Control Neuronal – 2 sesiones
- P2 – Control Borroso – 2 sesiones
- Práctica Final - 3 sesiones

□ Entregas:

- P0, P1 y P2: 2 semanas después de la última sesión de cada práctica
- A través de Blackboard. Ejemplo:

Se realizará una única entrega de las actividades Intro Matlab (I) e Intro Matlab (II) que contenga 2 archivos:

*- Un informe/memoria (en **.pdf**) que incluya las 2 prácticas. Esta memoria debe incluir los datos / tablas solicitadas en los guiones, capturas de pantalla de los códigos programados, los resultados numéricos o gráficos obtenidos, los problemas encontrados y soluciones propuestas, así como las respuestas a aquellas preguntas / comparativas / razonamientos que se indican en los guiones.*

*- Un archivo comprimido **.zip** que contenga los archivos fuente de los apartados implementados tanto de Matlab (.m / .mlx) como Simulink (.slx)*

- Práctica Final: fecha en calendario de la asignatura