

Preguntas del Tema 3

Robótica Móvil

1. ¿Qué es la robótica móvil?
2. Describe los subsistemas de un robot móvil.
3. Describe las arquitecturas de control típicas en robótica móvil.
4. Define las tres tareas básicas de la navegación de robots.
5. ¿Qué es el *Mapping*? ¿Qué requisitos tiene?
6. ¿Qué es el *Path Planning*? ¿Qué requisitos tiene?
7. ¿Qué es el *Driving*? ¿Qué requisitos tiene?
8. ¿Qué es el guiado por marcas? ¿Qué requisitos tiene?
9. ¿Qué es el guiado por balizas? ¿Qué requisitos tiene?
10. ¿Qué es el guiado estimativo o *dead reckoning*? ¿Qué requisitos tiene?
11. ¿Qué es el guiado continuo? ¿Qué requisitos tiene?
12. ¿Qué son los mapas en navegación de robots?
13. Tipos de mapas para navegación de robots. Ventajas e inconvenientes de cada uno.
14. ¿Como se hace la adquisición de mapas para robots móviles?
15. Requisitos y funcionamiento de un planificador topológico para la planificación de caminos.
16. Requisitos y funcionamiento de un planificador métrico para la planificación de caminos.
17. Describe las técnicas aplicables en la evitación de obstáculos.
18. ¿Qué métodos de locomoción se usan en robótica móvil? Ventajas e inconvenientes.
19. Características de la gobernabilidad de un robot móvil: Maniobrabilidad
20. Características de la gobernabilidad de un robot móvil: Control
21. Características de la gobernabilidad de un robot móvil: Estabilidad