

#	Semana	Fechas	Temas	Entregable	Formato
1		Mar 31 - Abr 6	N/A	Cronograma entregables	Tabla
2		Abr 7 - Abr 13	1.1	Cursos, Libros, Artículos sobre Task Planning	Lista
3		Abr 14 - Abr 20	1.2	Cursos, Libros, Artículos sobre Cobótica	Lista
4		Abr 21 - Abr 27	1	Información de Teoría del Task Planning y Cobótica	Presentación
5		Abr 28 - May 4	2.1	Algoritmos grafos y características	Lista + Código
6		May 5 - May 11	2.2	Algoritmos representaciones simbólicas y características	Lista + Código
7		May 12 - May 18	2.3	Algoritmos optimización matemática y características	Lista + Código
8		May 19 - May 25	2.4	Algoritmos ML y características	Lista + Código
9		May 26 - Jun 1	2.5	Algoritmos extra y características	Lista + Código
10		Jun 2 - Jun 8	2	Información de Algoritmos de Task Planning	Tabla comparativa + Presentación
11		Jun 9 - Jun 15	3.1	Resumen de modelos HRI	PDF
12		Jun 16 - Jun 22	3.2	Sensores y Actuadores en planificación adaptativa	PDF
13		Jun 23 - Jun 29	3	Reporte resumen de Task Planning aplicado a la Cobótica	PDF
14		Jun 30 - Jul 6	4.1	Experimento con justificación para validar implementaciones	PDF
15		Jul 7 - Jul 13	4.2	Medidas de desempeño y adaptabilidad para el experimento	Lista
16		Jul 14 - Jul 20	4	Realización del experimento real y/o simulado	Video + Código
17		Jul 21 - Jul 26	N/A	Presentación Final	Presentación
N/A		N/A	1, 2, 3, 4	Github + Certificado Curso	Github + PDF
El Github del curso tendrá todos los entregables y simulaciones. Se debe completar un curso online de Task Planning durante el semestre.					

Contenido Temático	Tema	ID
Introducción a Task Planning	Conceptos fundamentales de planificación de tareas.	1.1
	Diferencias entre robótica clásica y cobótica.	1.2
Algoritmos de Task Planning	Algoritmos basados en grafos.	2.1
	Algoritmos basados en representaciones simbólicas.	2.2
	Algoritmos basados en la optimización matemática.	2.3
	Algoritmos basados en aprendizaje de máquina.	2.4
	Otros tipos de algoritmos de Task Planning.	2.5
Planificación en Cobótica	Modelos de interacción humano-robot (HRI).	3.1
	Integración de sensores y actuadores para la planificación adaptativa.	3.2
Pruebas Experimentales	Diseño de experimentos para validar estrategias de planificación.	4.1
	Evaluación de desempeño y adaptabilidad.	4.2