

MODELO PED.008.02

Curso	Engenharia Informática			,	Ano letivo	2016/2017	
Unidade Curricular	Robótica				ECTS	5	
Regime	Obrigatório						
Ano	20	Semestre	2º sem	Horas de trabalho globais			
Docente (s)	Prof. Carlos Carreto			Total	140 C	Contacto	83
Coordenador da área disciplinar	Prof. Antóni	o Martins					

GFUC previsto

1. OBJETIVOS DE APRENDIZAGEM

No final da unidade curricular os alunos devem ser capazes de:

- Enunciar e explicar os principais conceitos da Robótica Móvel, com particular ênfase nos aspetos computacionais dos robôs móveis;
- Projetar e desenvolver robôs móveis autónomos.

2. CONTEÚDOS PROGRAMÁTICOS

1. Introdução

- Componentes de um Robô
- Aplicações da Robótica
- Tipos de Locomoção de Robôs Móveis

2. Atuadores

- Tipos de Atuadores
- Controlo de Motores e Servomotores

3. Sensores

- Tipos de Sensores
- Perceção com Sensores

4. Localização

- Baseada em Dead Reckoning e Odometria
- Baseada em Faróis
- Baseada em Marcas
- Baseada em Mapas



MODELO PED.008.02

5. Planeamento de Caminhos

- Abordagem Sensorial/Reativa
- Abordagem Mapa de Estradas
- Abordagem Mapa de Grelha

6. Arquiteturas de Controlo

- Deliberativa
- Reativa
- Baseada em Comportamentos
- Híbrida

7. Estudo de um kit de robótica (Kit IntelliBrian-Bot da RidgeSoft, programado em Java)

É usada uma metodologia de ensino baseada em projetos e resolução de problemas. Ao longo do semestre os estudantes aplicam os conceitos teórico-práticos no desenvolvimento de robôs móveis autónomos para participar no concurso nacional de robótica do IPG, "Robô Bombeiro" (http://robobombeiro.ipg.pt).

3. DEMONSTRAÇÃO DA COERÊNCIA DOS CONTEÚDOS PROGRAMÁTICOS COM OS OBJETIVOS DA UC

Para cada tópico do programa é feita uma exposição e explicação dos conceitos teóricos, o que é coerente com o primeiro objetivo.

A seguir à exposição e explicação dos conceitos teóricos, estes são aplicados na prática (através de demostrações e exercícios com o kit e o simulador de robótica), para projetar e desenvolver robôs móveis autónomos, o que é coerente com o segundo objetivo.

4. BIBLIOGRAFIA PRINCIPAL

Obrigatória

- Apontamentos fornecidos pelo docente.
- Tutoriais e manuais do kit IntelliBrain-Bot (http://www.ridgesoft.com)
- R. Siegwart and R. Nourbakhsh, "Introduction to Autonomous Mobile Robots", The MIT Press, 2004, ISBN: 026219502X. (disponível na biblioteca)



MODELO PED.008.02

Recomendada

- T. Braunl, "Embedded Robotics: Mobile Robot Design and Applications with Embedded Systems", Springer, 2003. (disponível na biblioteca)
- G. Dudek and M. Jenkin, "Computational Principles of Mobile Robotics", Cambridge University Press, 2000, ISBN: 0521560217. (disponível na biblioteca)

5. METODOLOGIAS DE ENSINO (REGRAS DE AVALIAÇÃO)

Metodologias de Ensino

- Lição expositiva
- Apresentação e/ou interação com demonstração
- Resolução de problemas
- Trabalho de projeto

Regras de Avaliação

Regra de avaliação para os estudantes que frequentam as aulas laboratoriais:

- 1. Teste/exame escrito. (20%)
- 2. Trabalho laboratorial realizado ao longo do semestre. (40%)
- 3. Apresentação do Projeto Final. (40%)

As regras de avaliação são iguais para todas as épocas.

As componentes práticas da avaliação são realizadas em grupo de 3 elementos.

A nota mínima de cada componente é de 8 valores.

A nota individual dos trabalhos laboratoriais implica a presença na respectiva aula.

6. DEMONSTRAÇÃO DA COERÊNCIA DAS METODOLOGIAS DE ENSINO COM OS OBJETIVOS DA UNIDADE CURRICULAR

- Lição expositiva é coerente com os objetivos devido à necessidade de apresentar e explicar os conceitos teóricos da Robótica Móvel.
- Apresentação e/ou interação com demonstração é coerente com os objetivos pois permite o estudo do kit e do simulador para projetar e desenvolver robôs móveis.



MODELO PED.008.02

- Resolução de problemas é coerente com os objetivos pois permite aos estudantes solidificar o conhecimento adquirido sobre os conceitos teóricos, o kit e o simulador, através do design e desenvolvimento de robôs móveis ao longo do semestre.
- Trabalho de projeto é coerente com os objetivos pois permite aos estudantes desenvolver competências para projetar e desenvolver robôs móveis autónomos num contexto específico como é o concurso de robótica do IPG, "Robô Bombeiro".

7. REGIME DE ASSIDUIDADE

NA

8. CONTATOS E HORÁRIO DE ATENDIEMNTO

Prof. Carlos Carreto

E-mail: ccarreto@ipg.pt

Gab. Nº 12 ou Lab. De Robótica

Horário de atendimento:

Terça-Feira 14:00 - 16:00

Quarta-Feira 11:00 - 13:30

9. OUTROS

NA

Data: 02/03/2016

Carlos Carreto

Assinatura: Assinatura:

Coordenador da área Docente