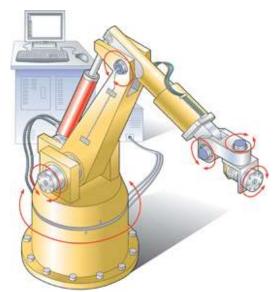


# Robótica

### Grado en Ingeniería Informática



**CURSO 2024/25** 





### Grado en Ingeniería Informática Robótica CURSO 2024/25

### **Horarios:**

Lunes: 10:00 a 11:30 AULA INFORMÁTICA

Viernes: 13:00 a 14:30 AULA INFORMÁTICA

Jueves: 16:00 a 17:30 ; 17:30 a 19:00; 19:00 a 20:30 Lab. Robótica y Visión A.

**Profesorado:** 

#### **Profesorado:**

Fernando Gómez Bravo (DIESIA)

Edificio Torreunbría, despacho ETP223 (ETS El Cramen) fernando.gomez@diesia.uhu.es; Tlf.- 959217638

**Tutorías:** 

Lunes: 11:35 a 14:35 Miércoles: 11:30 a 14:30.

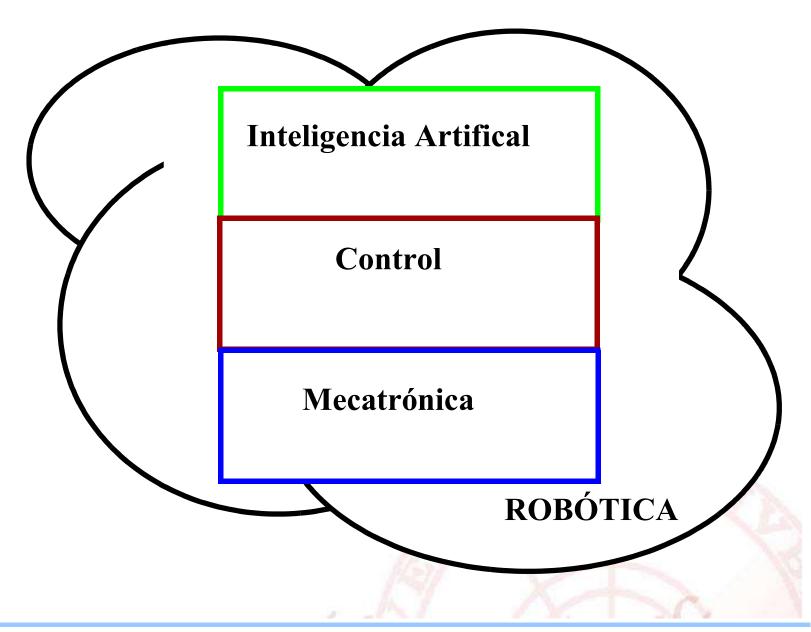
#### Rafael López de Ahumada (DIESIA)

Edificio Torreunbría, despacho TU-P1 (ETS El Carmen) ahumada@uhu.es; Tlf.- 959217664

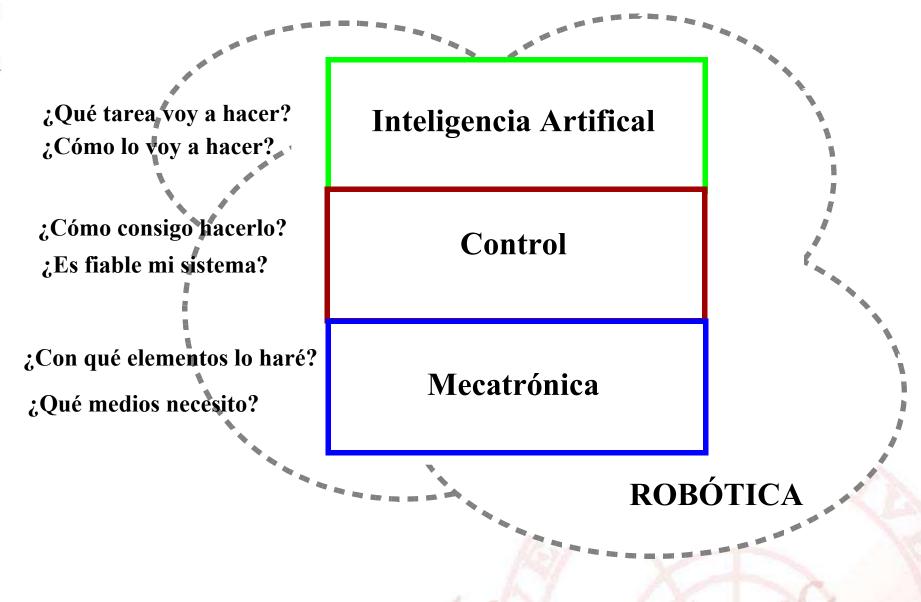
**Tutorías:** 

Miércoles: 10:00 a 13:00; Viernes: de 10:00 a 13:00.

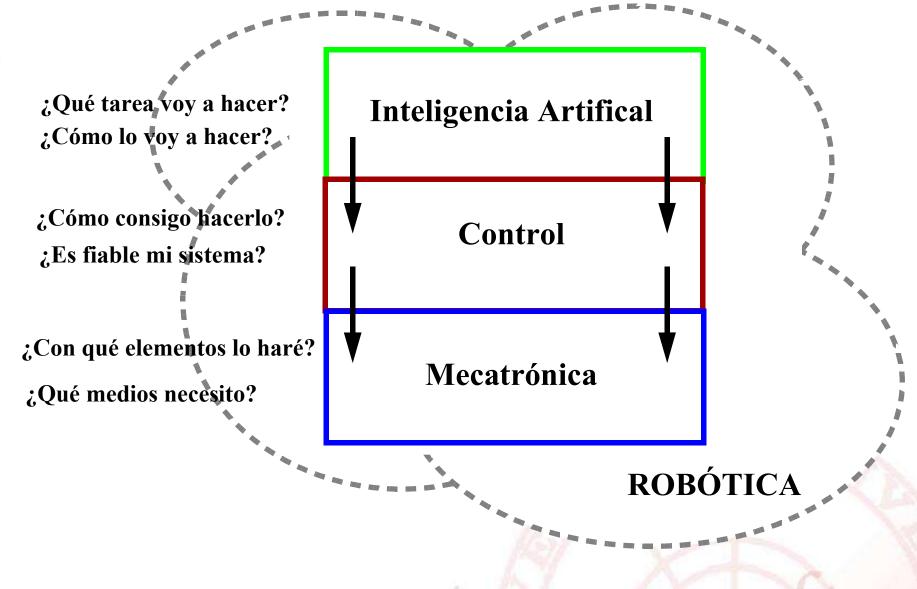




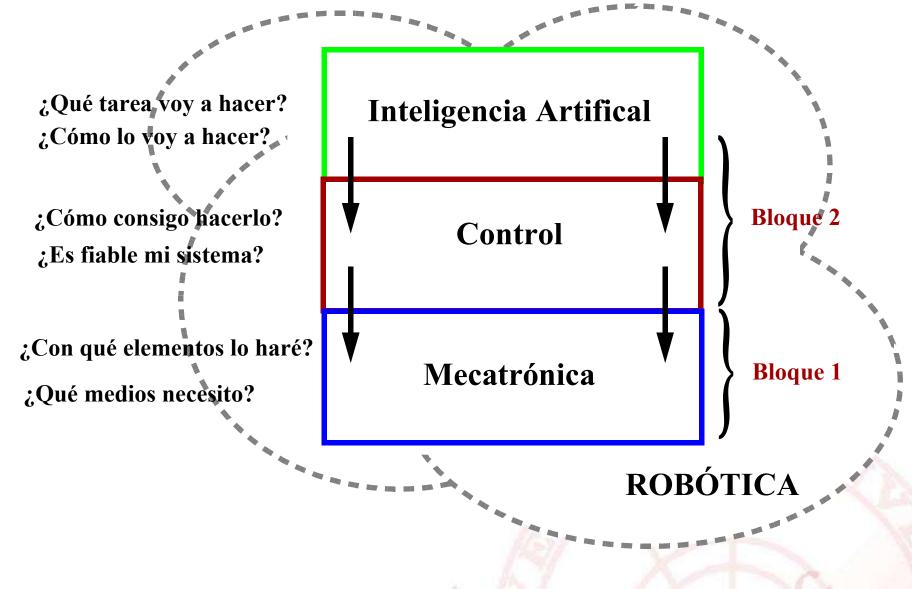






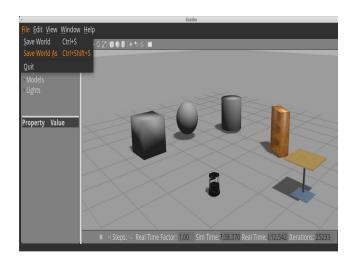


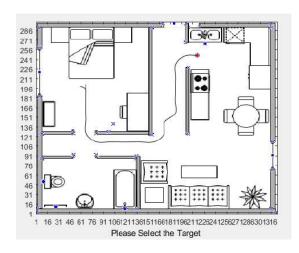






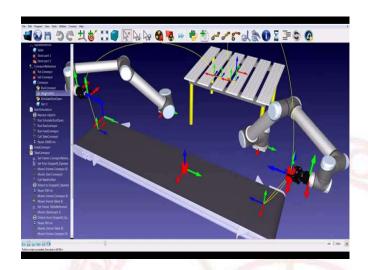
### HASTA DONDE QUEREMOS LLEGAR?





### **VAMOS A:**

APRENDER
HACIENDO COSAS





## ¿CÓMO QUEREMOS LLEGAR? : PROGRAMA

### Bloque 1: SISTEMAS DE PERCEPCIÓN Y ACTUACIÓN.

#### Tema 1. Introducción.

- 1.1.- Conceptos generales.
- 1.2.- Un poco de Historia
- 1.3.- Modelado de Robots: Sistemas dinámicos
- 1.4.- Sistemas de Control.
- 1.5.- Sistemas Robóticos.

### Tema 2. Actuadores y Sensores

2.1.- Actuadores.

2.2.- Sensores.





### Bloque 2: ROBÓTICA ARTICULADA Y MÓVIL.

#### Tema 3. Robots Articulados

- 3.1.-Introducción: Conceptos Básicos.
- 3.2.-Problemas Geométricos.
- 3.3.-Problemas Cinemáticos.
- 3.4.-Problemas Dinámicos.
- 3.6. Estrategias de control
- 3.7.-Programación de Manipuladores.

#### Tema 4. Robots Móviles.

- 4.1.- Introducción: Preliminares y Conceptos.
- 4.2.- Características de los Robots Móviles.
- 4.3.- Estrategias de control
- 4.4.- Algoritmos de Planificación de trayectorias.
- 4.5.- Seguimiento de trayectorias.
- 4.6.- Introducción a la Localización.
- 4.7.- Control Reactivo.



#### Prácticas:

Práctica 1: Sistemas Sensoriales y de Percepción.

Práctica 2: Planificación articular y control de un manipulador.

Práctica 3: Programación de algoritmos de path tracking en un robot móvil.

Práctica 4: Programación de estrategias reactivas en un robot móvil.









#### Evaluación:

Para calificar positivamente las actividades y las prácticas, los alumnos tendrán que evaluar su funcionamiento eficaz delante del profesor y además elaborar la memoria de las mismas al final del semestre.

La calificación de la asignatura que aparecerá en el acta se obtendrá sumando los porcentajes correspondientes a la evaluación de cada tarea :

**Defensa de Trabajos (Académicas Dirigidas)**: 30% (0-3 puntos)

Memoria (Actividades y Prácticas): 10 % (0-1 puntos)

**Defensa de Prácticas**: 40% (0-4 puntos)

Seguimiento del estudiante (Test de Teoría): 20% (0-2 puntos)

Para aprobar la asignatura es necesario obtener 5 puntos como mínimo y no acumular más de tres faltas tanto a las cláses de Teoría como a las de prácticas.



# **PROGRAMACIÓN**

Fecha	Grupos Grandes	G. Reducidos				Pruebas y/o	Contenido
		Aul. Est.	Lab.	P. Camp	Aul. Inf.	act. evaluables	desarrollado
11-09-2024	1.36	0	0	0	0		Presentación
16-09-2024	2.76	0	0	0	0		Tema 1
23-09-2024	2.76	0	1.5	0	0		Tema 1/Tema 2
30-09-2024	2.76	0	1.5	0	0		Tema 2
07-10-2024	2.76	0	1.5	0	0	Final Evaluación actividades y prácticas Temas 1 y 2	Tema 2
14-10-2024	2.76	0	1.5	0	0		Tema 3
21-10-2024	2.76	0	1.5	0	0	2	Tema 3
28-10-2024	2.76	0	1.5	0	0	Final Evaluación actividades y prácticas Tema 3	Tema 3
04-11-2024	2.76	0	1.5	0	0		Tema 4
11-11-2024	2.76	0	1.5	0	0		Tema 4
18-11-2024	2.76	0	1.5	0	0		Tema 4
25-11-2024	2.76	0	1.5	0	0		Tema 4
02-12-2024	2.76	0	1.5	0	0		Tema 4
09-12-2024	2.76	0	1.75	0	0		Tema 4
16-12-2024	2.76	0	1.75	0	0	Final Evaluación actividades y prácticas Tema 4	Tema 4
TOTAL	40	0	20	0	0	- 100 No.	