

Curso Académico: ( 2019 / 2020 )

Fecha de revisión: 14-05-2019

Departamento asignado a la asignatura: Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática

Coordinador/a: GARRIDO BULLON, LUIS SANTIAGO

Tipo: Obligatoria Créditos ECTS : 3.0

Curso : 1 Cuatrimestre : 1

**MATERIAS QUE SE RECOMIENDA HABER SUPERADO**

Robótica Industrial.  
Cualquiera de Programación de computadores.

**COMPETENCIAS QUE ADQUIERE EL ESTUDIANTE Y RESULTADOS DEL APRENDIZAJE.**

Analizar y comprender las problemáticas asociadas a la especificación del movimiento asociado a la programación de una tarea

o aplicación para cualquier clase de robot, ya sea industrial o de servicio.

Revisar y familiarizarse con las técnicas clásicas de planificación, centrándose en la planificación ante entornos estáticos, y los algoritmos clásicos.

Dotar al estudiante del suficiente conocimiento e interés para poder abordar este tipo de problemas.

**DESCRIPCIÓN DE CONTENIDOS: PROGRAMA**

- 1 Revisión de la programación de tareas y movimientos.
- 2 Modelos de robots y entorno
- 3 Técnicas clásicas de path-planning:
  - 3.1. Espacio de configuraciones
  - 3.2. Campos de potenciales
  - 3.3. Hojas de ruta
  - 3.4. Descomposición en celdillas y métodos probabilísticos
  - 3.5. Modificación del control dinámico
4. Estudio de casos prácticos
5. Seminarios especializados

**ACTIVIDADES FORMATIVAS, METODOLOGÍA A UTILIZAR Y RÉGIMEN DE TUTORÍAS**

Tras una exposición de las problemáticas y técnicas clásicas, se propone un trabajo de análisis e implementación de una técnica clásica. La evaluación es en base a la exposición y memoria presentadas.

**SISTEMA DE EVALUACIÓN**

Class presentation of workout and written reports (oral presentation, written report and programming exercise).  
Review of the classmates work.

% end-of-term-examination 40

% of continuous assessment (assignments, laboratory, practicals...) 60

**Peso porcentual del Examen Final:** 40

**Peso porcentual del resto de la evaluación:** 60

**BIBLIOGRAFÍA BÁSICA**

- Hean-Laude Latombe Robot Motion Planning, Kluwer Academic Publishers, 1991
- Howie M. Choset ET AL. Principles of Robot Motion: Theory, Algorithms, and Implementation., MIT Press., 2005
- Steven M. LaValle. Planning algorithms, <http://planning.cs.uiuc.edu/>, 2006