



| Guía Docente | | | | |
|-----------------------|--|--------------------|---|----------|
| Datos Identificativos | | | | 2014/15 |
| Asignatura (*) | Robótica | Código | 614G01098 | |
| Titulación | Grao en Enxeñaría Informática | | | |
| Descritores | | | | |
| Ciclo | Período | Curso | Tipo | Créditos |
| Grao | 2º cuatrimestre | Cuarto | Optativa | 6 |
| Idioma | Castelán/Inglés | | | |
| Prerrequisitos | | | | |
| Departamento | Computación | | | |
| Coordinación | Santos Reyes, Jose | Correo electrónico | jose.santos@udc.es | |
| Profesorado | Becerra Permuy, Jose Antonio Bellas Bouza, Francisco Javier Santos Reyes, Jose | Correo electrónico | jose.antonio.becerra.permuy@udc.es francisco.bellas@udc.es jose.santos@udc.es | |
| Web | | | | |
| Descrición xeral | Na materia de Robótica estúdanse os principais conceptos de robótica autónoma, facendo énfase no deseño automático de estratexias de control. Para iso, o contido da materia parte das estratexias clásicas de control para chegar ás máis actuais baseadas en conceptos da intelixencia computacional, tales como as redes neuronais, os algoritmos evolutivos e a aprendizaxe por reforzo. | | | |

| Competencias da titulación | |
|----------------------------|--|
| Código | Competencias da titulación |
| A21 | Coñecemento e aplicación dos principios fundamentais e técnicas básicas dos sistemas intelixentes e a súa aplicación práctica. |
| A42 | Capacidade para coñecer os fundamentos, paradigmas e técnicas propias dos sistemas intelixentes, e analizar, deseñar e construír sistemas, servizos e aplicacións informáticas que utilicen as ditas técnicas en calquera ámbito de aplicación. |
| A43 | Capacidade para adquirir, obter, formalizar e representar o coñecemento humano nunha forma computable para a resolución de problemas mediante un sistema informático en calquera ámbito de aplicación, particularmente os relacionados con aspectos de computación, percepción e actuación en ambientes ou contornos intelixentes. |
| A44 | Capacidade para desenvolver e avaliar sistemas interactivos e de presentación de información complexa e a súa aplicación á resolución de problemas de deseño de interacción persoa-computadora. |
| A45 | Capacidade para coñecer e desenvolver técnicas de aprendizaxe computacional e deseñar e implementar aplicacións e sistemas que as utilicen, incluídas as dedicadas á extracción automática de información e coñecemento a partir de grandes volumes de datos. |
| B1 | Capacidade de resolución de problemas |
| B3 | Capacidade de análise e síntese |
| B5 | Habilidades de xestión da información |
| B9 | Capacidade para xerar novas ideas (creatividade) |
| C2 | Dominar a expresión e a comprensión de forma oral e escrita dun idioma estranxeiro. |
| C4 | Desenvolverse para o exercicio dunha cidadanía aberta, culta, crítica, comprometida, democrática e solidaria, capaz de analizar a realidade, diagnosticar problemas, formular e implantar solucións baseadas no coñecemento e orientadas ao ben común. |
| C6 | Valorar criticamente o coñecemento, a tecnoloxía e a información dispoñible para resolver os problemas cos que deben enfrontarse. |
| C7 | Asumir como profesional e cidadán a importancia da aprendizaxe ao longo da vida. |
| C8 | Valorar a importancia que ten a investigación, a innovación e o desenvolvemento tecnolóxico no avance socioeconómico e cultural da sociedade. |

| Resultados da aprendizaxe | | | |
|--|----------------------------|----|----|
| Competencias de materia (Resultados de aprendizaxe) | Competencias da titulación | | |
| Coñecer os problemas a abordar á hora de desenvolver o sistema de control dun robot autónomo | A21 | B3 | C4 |
| | A42 | B5 | C6 |
| | A45 | | C8 |



| | | | |
|--|--------------------------|----------------|----------------------------|
| Desenvolver un sistema de control autónomo para a súa operación nun contorno real | A21 A43 A44 A45 | B1 B3 B9 | C4 C8 |
| Coñecer a problemática da representación do coñecemento en robótica autónoma | A43 | B5 B9 | C2 C6 C8 |
| Coñecer a problemática de sensorización/actuación en sistemas que operan no mundo real e en tempo real | A42 A45 | B1 B9 | C2 C8 |
| Coñecer os problemas non resoltos dentro da Robótica Autónoma | A21 A42 | B5 B9 | C2 C4 C6 C7 C8 |

| Contidos | |
|-----------------------------------|--|
| Temas | Subtemas |
| Introdución á robótica autónoma | Que é un robot autónomo? Historia Sensores e actuadores Comportamentos Planificación Aprendizaxe e evolución |
| Elementos dun sistema robótico | Sistema robótico Actuadores e efectores Sensores Arquitecturas de control |
| Robótica baseada en comportamento | Antecedentes Arquitecturas de control clásicas Arquitecturas de control |
| Robótica baseada en coñecemento | Coñecemento Robótica tradicional deliberativa Navegación |
| Aproximacións híbridas | Principais arquitecturas híbridas Robótica cognitiva |
| Robótica evolutiva | Técnicas evolutivas Aplicación a robótica |
| Aprendizaxe en robótica autónoma | Aprendizaxe en sistemas de clasificación Aprendizaxe por reforzo: Q-learning Combinación de aprendizaxe por reforzo e conexionista |

| Planificación | | | |
|--------------------------|-------------------|---|--------------|
| Metodoloxías / probas | Horas presenciais | Horas non presenciais / traballo autónomo | Horas totais |
| Prácticas de laboratorio | 21 | 21 | 42 |
| Traballos tutelados | 0 | 30 | 30 |
| Presentación oral | 4 | 28 | 32 |
| Sesión maxistral | 21 | 21 | 42 |
| Atención personalizada | 4 | 0 | 4 |



*Os datos que aparecen na táboa de planificación son de carácter orientativo, considerando a heteroxeneidade do alumnado

| Metodoloxías | |
|--------------------------|---|
| Metodoloxías | Descrición |
| Prácticas de laboratorio | Sesións de laboratorio nas que se explicarán as características da plataforma robótica seleccionada para a asignatura e o seu software de programación. Ademais, estas clases serán utilizadas para que os alumnos programen e proben no robot real os controladores que van facendo para os traballos tutelados. |
| Traballos tutelados | Prácticas de programación nas que se implementarán algunhas das técnicas vistas nas clases teóricas sobre a plataforma robótica seleccionada polos profesores da asignatura. Estes traballos serán realizados polos alumnos de forma autónoma e o seu avance será tutorizado polos profesores |
| Presentación oral | Traballo de teoría sobre algún tema proposto polos profesores da asignatura que deberá ser exposto diante dos compañeiros e entregado por escrito |
| Sesión maxistral | Exposición oral por parte dos profesores da materia do temario teórico |

| Atención personalizada | |
|--|---|
| Metodoloxías | Descrición |
| Prácticas de laboratorio Traballos tutelados Presentación oral | <p>Durante as prácticas de laboratorio e os seminarios, o alumno poderá consultar ao profesor todas as dúbidas que lle xurdan sobre a realización do problema práctico formulado ou sobre o uso do simulador/robot real.</p> <p>Traballos tutelados: é recomendable o uso de atención personalizada nestas actividades para resolver dúbidas conceptuais ou procedementais que poidan xurdir durante a resolución dos problemas prácticos. Ademais, a atención personalizada centrarase tamén na explicación, por parte do alumno, da solución proposta.</p> <p>Presentación oral: os alumnos deberán acudir aos profesores para resolver as dúbidas que lles xurdan sobre a preparación do traballo que debe ser exposto, tanto do contido como da propia presentación</p> |

| Avaliación | | |
|--------------------------|---|---------------|
| Metodoloxías | Descrición | Cualificación |
| Sesión maxistral | Valórase positivamente a asistencia ás clases de teoría | 5 |
| Prácticas de laboratorio | A asistencia ás prácticas de laboratorio ten un peso concreto na nota final da asignatura, con obxectivo de que os alumnos participen de forma activa nesta actividade eminentemente práctica | 5 |
| Traballos tutelados | Propoñeranse varios traballos prácticos ó longo do curso que serán desenvolvidos de forma autónoma por parte do alumno fora das clases e que terán que ser defendidos posteriormente. É imprescindible obter unha calificación de aprobado nesta metodoloxía de forma independente (nota mínima de 5 considerando que se valora de 0 a 10) para poder aprobar a asignatura. | 55 |
| Presentación oral | A presentación oral do traballo teórico, a presentación escrita do mesmo e a participación activa nas presentacións dos compañeiros teñen un peso importante na calificación final. É imprescindible obter unha calificación de aprobado nesta metodoloxía de forma independente (nota mínima de 5 considerando que se valora de 0 a 10) para poder aprobar a asignatura. | 35 |

Observacións avaliación



A avaliación desta asignatura está baseada na superación das dúas metodoloxías principais, Traballos Tutelados en Presentación Oral, de forma independente. A primeira está centrada na demostración práctica dos coñecementos e habilidades adquiridos para resolver problemas en robótica autónoma, e a segunda na realización e exposición dun traballo sobre un tema concreto dentro de temario teórico.

Así, en caso de que o alumno non supere a asignatura na convocatoria ordinaria, deberá repetir todas as actividades da/das metodoloxía/s que non foron superadas na convocatoria extraordinaria. Por exemplo, se un alumno aprobou a parte da Presentación oral pero suspendeu nos Traballos tutelados, deberá repetir estes.

Os alumnos con matrícula a tempo parcial poderán acumular o 5% da nota correspondente á asistencia a clase nas outras actividades, tanto na parte teórica coma na práctica en caso de non poder asistir regularmente ás clases de forma presencial. Esta modificación deberá solicitarse aos profesores da materia ao comezo do curso.

Fontes de información

| | |
|------------------------------------|--|
| Bibliografía básica | <ul style="list-style-type: none"> - Bekey, A. (2005). Autonomous Robots. MIT Press - Arkin, R.C. (1998). Behavior Based Robotics. MIT Press - Santos, J., Duro, R.J. (2005). Evolución Artificial y Robótica Autónoma. RA-MA - Mataric, Maja J. (2007). The Robotics Primer. MIT Press |
| Bibliografía complementaria | <ul style="list-style-type: none"> - Santos, J. (2007). Vida Artificial. Realizaciones Computacionales. ServicioPublicaciones UDC - Floreano, D. and Mattiussi, C. (2008). Bio-Inspired Artificial Intelligence. Tema 7. MIT Press - Salido, J. (2009). Cibernética aplicada. Robots educativos. Ra-Ma - Nolfi, S., Floreano, D. (2000). Evolutionary Robotics. MIT Press - Thurn, S., Burgard, W., Fox, D. (2005). Probabilistic Robotics. MIT Press - Sutton, R.S., Burton A.G. (1998). Reinforcement Learning. MIT Press - Pfeifer, R. and Scheier, C. (1999). Understanding Intelligence. MIT Press |

Recomendacións

Materias que se recomenda ter cursado previamente

Materias que se recomenda cursar simultaneamente

Materias que continúan o temario

Sistemas Intelixentes/614G01020
 Representación do Coñecemento e Razoamento Automático/614G01036
 Desenvolvemento de Sistemas Intelixentes/614G01037
 Aprendizaxe Automático/614G01038

Observacións

(*A Guía docente é o documento onde se visualiza a proposta académica da UDC. Este documento é público e non se pode modificar, salvo casos excepcionais baixo a revisión do órgano competente dacordo coa normativa vixente que establece o proceso de elaboración de guías