



Guía docente				
Datos Identificativos				2014/15
Asignatura (*)	Robótica	Código	614G01098	
Titulación	Grao en Enxeñaría Informática			
Descritores				
Ciclo	Periodo	Curso	Tipo	Créditos
Grado	2º cuatrimestre	Cuarto	Optativa	6
Idioma	CastellanoInglés			
Prerrequisitos				
Departamento	Computación			
Coordinador/a	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				
Descripción general	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 de la titulación	
Código	Competencias de la titulación
A21	Conocimiento y aplicación de los principios fundamentales y técnicas básicas de los sistemas inteligentes y su aplicación práctica.
A42	Capacidad para conocer los fundamentos, paradigmas y técnicas propias de los sistemas inteligentes, y analizar, diseñar y construir sistemas, servicios y aplicaciones informáticas que utilicen dichas técnicas en cualquier ámbito de aplicación.
A43	Capacidad para adquirir, obtener, formalizar y representar el conocimiento humano en una forma computable para la resolución de problemas mediante un sistema informático en cualquier ámbito de aplicación, particularmente los relacionados con aspectos de computación, percepción y actuación en ambientes o entornos inteligentes.
A44	Capacidad para desarrollar y evaluar sistemas interactivos y de presentación de información compleja y su aplicación a la resolución de problemas de diseño de interacción persona computadora.
A45	Capacidad para conocer y desarrollar técnicas de aprendizaje computacional y diseñar e implementar aplicaciones y sistemas que las utilicen, incluyendo las dedicadas a extracción automática de información y conocimiento a partir de grandes volúmenes de datos.
B1	Capacidad de resolución de problemas
B3	Capacidad de análisis y síntesis
B5	Habilidades de gestión de la información
B9	Capacidad para generar nuevas ideas (creatividad)
C2	Dominar la expresión y la comprensión de forma oral y escrita de un idioma extranjero.
C4	Desarrollarse para el ejercicio de una ciudadanía abierta, culta, crítica, comprometida, democrática y solidaria, capaz de analizar la realidad, diagnosticar problemas, formular e implantar soluciones basadas en el conocimiento y orientadas al bien común.
C6	Valorar críticamente el conocimiento, la tecnología y la información disponible para resolver los problemas con los que deben enfrentarse.
C7	Asumir como profesional y ciudadano la importancia del aprendizaje a lo largo de la vida.
C8	Valorar la importancia que tiene la investigación, la innovación y el desarrollo tecnológico en el avance socioeconómico y cultural de la sociedad.

Resultados de aprendizaje	
Competencias de materia (Resultados de aprendizaje)	Competencias de la titulación



Conocer los problemas a abordar a la hora de desarrollar el sistema de control de un robot autónomo	A21 A42 A45	B3 B5	C4 C6 C8
Desarrollar un sistema de control autónomo para su operación en un entorno real	A21 A43 A44 A45	B1 B3 B9	C4 C8
Conocer la problemática de la representación del conocimiento en robótica autónoma	A43	B5 B9	C2 C6 C8
Conocer la problemática de sensorización/actuación en sistemas que operan en el mundo real y en tiempo real	A42 A45	B1 B9	C2 C8
Conocer los problemas no resueltos dentro de la Robótica Autónoma	A21 A42	B5 B9	C2 C4 C6 C7 C8

Contenidos	
Tema	Subtema
Introducción a la robótica autónoma	¿Qué es un robot autónomo? Historia Sensores y actuadores Comportamientos Planificación Aprendizaje y evolución
Elementos de un sistema robótico	Sistema robótico Actuadores e efectores Sensores Arquitecturas de control
Robótica basada en comportamiento	Antecedentes Arquitecturas de control clásicas Arquitecturas de control
Robótica basada en conocimiento	Conocimiento Robótica tradicional deliberativa Navegación
Aproximaciones híbridas	Principales arquitecturas híbridas Robótica cognitiva
Robótica evolutiva	Técnicas evolutivas Aplicación a la robótica
Aprendizaje en robótica autónoma	Aprendizaje en sistemas de clasificación Aprendizaje por refuerzo: Q-learning Combinación de aprendizaje por refuerzo y conexionista

Planificación			
Metodologías / pruebas	Horas presenciales	Horas no presenciales / trabajo autónomo	Horas totales
Prácticas de laboratorio	21	21	42
Trabajos tutelados	0	30	30



Presentación oral	4	28	32
Sesión magistral	21	21	42
Atención personalizada	4	0	4
(*) Los datos que aparecen en la tabla de planificación són de carácter orientativo, considerando la heterogeneidad de los alumnos			

Metodologías	
Metodologías	Descripción
Prácticas de laboratorio	Sesiones de laboratorio en las que se explicarán las principales características de la plataforma robótica seleccionada para la asignatura y su software de programación. Además, estas clases serán utilizadas para que los alumnos programen y prueben en el robot real los controladores que van haciendo para los trabajos tutelados.
Trabajos tutelados	Prácticas de programación en las que se implementarán, sobre la plataforma robótica seleccionada por los profesores de la asignatura, algunas de las técnicas vistas en las clases de teoría. Estos trabajos serán realizados por los alumnos de forma autónoma y su avance será tutorizado por los profesores
Presentación oral	Trabajo de teoría sobre algún tema propuesto por los profesores de la asignatura que deberá ser expuesto delante de los compañeros y entregado también por escrito
Sesión magistral	Exposición oral por parte de los profesores de la asignatura del temario teórico

Atención personalizada	
Metodologías	Descripción
Prácticas de laboratorio Trabajos tutelados Presentación oral	<p>Durante las prácticas de laboratorio y los seminarios, el alumno podrá consultar al profesor todas las dudas que le surjan sobre la realización del problema práctico formulado o sobre el uso del simulador/robot real.</p> <p>Trabajos tutelados: es recomendable el uso de atención personalizada en estas actividades para resolver dudas conceptuales o procedimentais que puedan surgir durante la resolución de los problemas prácticos. Además, la atención personalizada se centrará también en la explicación, por parte del alumno, de la solución propuesta.</p> <p>Presentación oral: los alumnos deberán acudir a los profesores para resolver las dudas que les surjan sobre la preparación del trabajo que debe ser expuesto, tanto del contenido cómo de la propia presentación</p>

Evaluación		
Metodologías	Descripción	Calificación
Sesión magistral	Se valorará la asistencia a clase de teoría y la participación activa en la misma	5
Prácticas de laboratorio	La asistencia a las prácticas de laboratorio tiene un peso concreto en la nota final de la asignatura, con el objetivo de que los alumnos participen de forma activa en esta actividad eminentemente práctica	5
Trabajos tutelados	Se propondrán varios trabajos prácticos a lo largo del curso que serán desarrollados de forma autónoma por parte del alumno fuera de las clases y que deberán ser defendidos delante de los profesores. Es imprescindible obtener una calificación de aprobado en esta metodología de forma independiente (nota mínima de 5 considerando que se valora de 0 a 10) para poder aprobar la asignatura.	55
Presentación oral	La presentación oral del trabajo teórico, la versión escrita del mismo y la participación activa en las presentaciones de los compañeros tienen un peso importante en la nota final de la asignatura. Es imprescindible obtener una calificación de aprobado en esta metodología de forma independiente (nota mínima de 5 considerando que se valora de 0 a 10) para poder aprobar la asignatura	35

<b>Observaciones evaluación</b>
---------------------------------



La evaluación de esta asignatura está basada en la superación de las dos metodologías principales, Trabajos Tutelados y Presentación Oral, de forma independiente. La primera está centrada en la demostración práctica de los conocimientos y habilidades adquiridos para resolver problemas en robótica autónoma, y la segunda en la realización y exposición de un trabajo sobre un tema concreto dentro de temario teórico.

Así, en caso de que el alumno no supere la asignatura en la convocatoria ordinaria, deberá repetir todas las actividades de la/de las metodogía/s que no fueron superadas en la convocatoria extraordinaria. Como ejemplo, si un alumno aprobó la parte de la Presentación oral pero suspendió en los Trabajos tutelados, deberá repetir estos.

Los alumnos con matrícula a tiempo parcial podrán acumular el 5% de la nota correspondiente a la asistencia a clase en las otras actividades, tanto en la parte teórica como en la práctica en caso de no poder asistir regularmente a las clases de forma presencial. Esta modificación deberá solicitarse a los profesores de la asignatura al comienzo del curso.

## Fuentes de información

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

## Recomendaciones

### Asignaturas que se recomienda haber cursado previamente

### Asignaturas que se recomienda cursar simultáneamente

### Asignaturas que continúan el temario

Sistemas Inteligentes/614G01020  
Representación del Conocimiento y Razonamiento Automático/614G01036  
Desarrollo de Sistemas Inteligentes/614G01037  
Aprendizaje Automático/614G01038

### Otros comentarios

(\*) La Guía Docente es el documento donde se visualiza la propuesta académica de la UDC. Este documento es público y no se puede modificar, salvo cosas excepcionales bajo la revisión del órgano competente de acuerdo a la normativa vigente que establece el proceso de elaboración de guías