



| Guía Docente          |  |                    |   |          |
|-----------------------|--|--------------------|---|----------|
| Datos Identificativos |  |                    |   | 2018/19  |
| Asignatura (*)        | Robótica   | Código             | 614G01098   |          |
| Titulación            | Grao en Enxeñaría Informática  |                    |   |          |
| Descritores           |  |                    |   |          |
| Ciclo                 | Período  | Curso              | Tipo  | Créditos |
| Grao                  | 2º cuatrimestre  | Cuarto             | Optativa  | 6        |
| Idioma                | Inglés   |                    |   |          |
| Modalidade docente    | Presencial   |                    |   |          |
| Prerrequisitos        |  |                    |   |          |
| Departamento          | Computación  |                    |   |          |
| Coordinación          | Santos Reyes, Jose   | Correo electrónico | jose.santos@udc.es  |          |
| Profesorado           | Becerra Permuy, Jose Antonio<br>Bellas Bouza, Francisco Javier<br>Santos Reyes, Jose   | Correo electrónico | jose.antonio.becerra.permuy@udc.es<br>francisco.bellas@udc.es<br>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 / Resultados do título |  |
|-------------------------------------|--|
| Código                              | Competencias / Resultados do título  |
| A35                                 | Capacidade de analizar, avaliar e seleccionar as plataformas hardware e software máis acaídas para o soporte de aplicacións embarcadas e de tempo real.  |
| 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. |
| B1                                  | Capacidade de resolución de problemas  |
| B3                                  | Capacidade de análise e síntese  |
| B9                                  | Capacidade para xerar novas ideas (creatividade)   |
| C6                                  | Valorar criticamente o coñecemento, a tecnoloxía e a información dispoñible para resolver os problemas cos que deben enfrontarse.  |
| C8                                  | Valorar a importancia que ten a investigación, a innovación e o desenvolvemento tecnolóxico no avance socioeconómico e cultural da sociedade.  |

| Resultados da aprendizaxe  |   |     |                |
|--|---|-----|----------------|
| Resultados de aprendizaxe  | Competencias / Resultados do título   |     |                |
|  | Desenvolver un sistema de control autónomo para a súa operación nun contorno real | A43 | B1<br>B3<br>B9 |
| Coñecer os problemas non resoltos dentro da Robótica Autónoma  |   |     | C6<br>C8       |
| Coñecer a problemática de sensorización/actuación en sistemas que operan no mundo real e en tempo real | A35   |     | C6<br>C8       |
| Coñecer a problemática da representación do coñecemento en robótica autónoma                           |   |     | C6<br>C8       |
| Coñecer os problemas a abordar á hora de desenvolver o sistema de control dun robot autónomo           | A43   | B9  | C6<br>C8       |



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

| Planificación            |                           |   |                         |              |
|--------------------------|---------------------------|---|-------------------------|--------------|
| Metodoloxías / probas    | Competencias / Resultados | Horas lectivas (presenciais e virtuais) | Horas traballo autónomo | Horas totais |
| Prácticas de laboratorio | A43 B1 B3 B9              | 21                                      | 21                      | 42           |
| Traballos tutelados      | A35 B3 B9                 | 0                                       | 30                      | 30           |
| Presentación oral        | B3 C8                     | 4                                       | 28                      | 32           |
| Sesión maxistral         | A35 C8 C6                 | 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 (ou traballos) 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<br>Traballos tutelados<br>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 dos traballos que deben ser expostos, tanto do contido como da propia presentación</p> |

| Avaliación               |                           |  |               |
|--------------------------|---------------------------|--|---------------|
| Metodoloxías             | Competencias / Resultados | Descrición   | Cualificación |
| Prácticas de laboratorio | A43 B1 B3 B9              | 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             |
| Sesión maxistral         | A35 C8 C6                 | Valórase positivamente a asistencia ás clases de teoría  | 5             |
| Traballos tutelados      | A35 B3 B9                 | 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.            | 50            |
| Presentación oral        | B3 C8                     | A presentación oral do traballo/traballos teóricos, a presentación escrita dos mesmos 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. | 40            |

| Observacións avaliación  |
|--|
| <p>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.</p> |

| Fontes de información      |   |
|----------------------------|---|
| <b>Bibliografía básica</b> | <ul style="list-style-type: none"> <li>- Bekey, A. (2005). Autonomous Robots. MIT Press</li> <li>- Mataric, Maja J. (2007). The Robotics Primer. 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> </ul> |



|                                    |  |
|------------------------------------|--|
| <b>Bibliografía complementaria</b> | <ul style="list-style-type: none"><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>- Salido, J. (2009). Cibernética aplicada. Robots educativos. Ra-Ma</li><li>- Pfeifer, R. and Scheier, C. (1999). Understanding Intelligence. MIT Press</li><li>- Floreano, D. and Mattiussi, C. (2008). Bio-Inspired Artificial Intelligence. Tema 7. MIT Press</li><li>- Nolfi, S., Floreano, D. (2000). Evolutionary Robotics. MIT Press</li><li>- Santos, J. (2007). Vida Artificial. Realizaciones Computacionales. ServicioPublicaciones UDC</li></ul> |
|------------------------------------|--|

## Recomendacións

### Materias que se recomenda ter cursado previamente

Sistemas Intelixentes/614G01020

Representación do Coñecemento e Razoamento Automático/614G01036

Desenvolvemento de Sistemas Intelixentes/614G01037

Aprendizaxe Automático/614G01038

### Materias que se recomenda cursar simultaneamente

### Materias que continúan o temario

## Observacións

Para axudar a conseguir unha contorna inmediata sustentable e cumprir co obxectivo da acción número 5: "Docencia e investigación saudable e sustentable ambiental e social" do "Plan de Acción Green Campus Ferrol" a entrega dos traballos documentais que se realicen nesta materia:&nbsp;1. Solicitarse en formato virtual e/ou soporte informático&nbsp;2. Realizarse a través de Moodle, en formato dixital sen necesidade de imprimilos&nbsp;3. De se realizar en papel:&nbsp;- Non se empregarán plásticos.&nbsp;- Realizaranse impresións a dobre cara.&nbsp;- Empregarase papel reciclado.&nbsp;- Evitarase a impresión de borradores.

(\*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