



Guía Docente

Datos Identificativos				
			2020/21	
Asignatura (*)	Mecánica dos Sistemas Robóticos	Código	770538023	
Titulación				
Descritores				
Ciclo	Período	Curso	Tipo	Créditos
Mestrado Oficial	2º cuatrimestre	Primeiro	Optativa	3
Idioma	Castelán			
Modalidade docente	Presencial			
Prerrequisitos				
Departamento	Enxeñaría Naval e Industrial			
Coordinación	Dopico Dopico, Daniel	Correo electrónico	daniel.dopico@udc.es	
Profesorado	Dopico Dopico, Daniel	Correo electrónico	daniel.dopico@udc.es	
Web				
Descrición xeral	Bases de mecánica para sistemas robóticos planos e tridimensionais.			
Plan de continxencia	1. Modificacións nos contidos NON 2. Metodoloxías Eventualmente as clases presenciais poderán ser substituídas por clases online a través de Teams ou videos. 3. Mecanismos de atención personalizada ao alumnado Tutorías a través de Teams. 4. Modificacións na avaliación Proba a través de Teams 5. Modificacións da bibliografía ou webgrafía NON.			

Competencias / Resultados do título

Código	Competencias / Resultados do título
--------	-------------------------------------

Resultados da aprendizaxe

Resultados de aprendizaxe	Competencias / Resultados do título		
Coñecer a cinemática e dinámica de sistemas robóticos planos.	AM9	BM11	CM3 CM6
Coñecer técnicas de modelado e resolución das ecuacións do movemento.	AM4 AM9	BM6 BM11	CM3 CM6
Coñecer aplicacións a sistemas tridimensionais.	AM6	BM2 BM3 BM16	CM4

Contidos

Temas	Subtemas
Cinemática e dinámica de sistemas robóticos planos.	Modelización: sistemas de coordenadas, ecuacións de restricción y grados de libertad. Ecuacións da cinemática do movemento plano. Ecuacións da dinámica do movemento plano. Extensión a sistemas tridimensionais.
Técnicas de modelización e resolución das ecuacións do movemento.	Resolución dos sistemas de ecuacións diferenciais alxebraicas do movemento.
Aplicación a sistemas tridimensionais.	Resolución de casos prácticos.



Planificación

Metodoloxías / probas	Competencias / Resultados	Horas lectivas (presenciais e virtuais)	Horas traballo autónomo	Horas totais
Solución de problemas	A9 B2	11	0	11
Traballos tutelados	A6 A4 B2 B6 C4 C3	0	49.5	49.5
Proba práctica	B3	3.5	0	3.5
Sesión maxistral	B11 B16 C6	11	0	11
Atención personalizada		0		0

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

Metodoloxías

Metodoloxías	Descrición
Solución de problemas	Aplicación da teoría.
Traballos tutelados	Resolución de casos prácticos.
Proba práctica	Avaliación do traballo desenvolto.
Sesión maxistral	Exposición teórica.

Atención personalizada

Metodoloxías	Descrición
Traballos tutelados	Resolveranse as dúbidas que plantexen os traballos propostos mediante titorías personalizadas que o alumno poderá solicitar.

Avaliación

Metodoloxías	Competencias / Resultados	Descrición	Cualificación
Traballos tutelados	A6 A4 B2 B6 C4 C3	Traballos propostos polo profesor e desenvolvidos de forma autónoma polo alumno.	75
Proba práctica	B3	Proba onde se avaliará o traballo desenvolvido.	25

Observacións avaliación

--

Fontes de información

Bibliografía básica	- Javier García de Jalón (). Kinematic and Dynamic Simulation of Multibody Systems: The Real-Time Challenge . Springer-Verlag, 1994. - Jorge Angeles (). Fundamentals of robotic mechanical systems: theory, methods and algorithms. New York : Springer, 2014
Bibliografía complementaria	

Recomendacións

Materias que se recomenda ter cursado previamente
Materias que se recomenda cursar simultaneamente
Simulación e Análise de Sistemas Robóticos/770538024
Materias que continúan o temario
Simulación e Análise de Sistemas Robóticos/770538024
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