



Guía Docente				
Datos Identificativos				2024/25
Asignatura (*)	Cinemática e Dinámica de Robots Industriais	Código	730497228	
Titulación	Mestrado Universitario en Enxeñaría Industrial (plan 2018)			
Descriptorios				
Ciclo	Período	Curso	Tipo	Créditos
Mestrado Oficial	2º cuatrimestre	Segundo	Optativa	3
Idioma	Castelán			
Modalidade docente	Presencial			
Prerrequisitos				
Departamento	Enxeñaría Naval e Industrial			
Coordinación	Ramil Rego, Alberto	Correo electrónico	alberto.ramil@udc.es	
Profesorado	Ramil Rego, Alberto	Correo electrónico	alberto.ramil@udc.es	
Web				
Descrición xeral	Adquirir os coñecementos básicos que permiten a análise cinemática e dinámica de manipuladores robóticos. Desenvolver aplicacións utilizando ferramentas informáticas			

Competencias / Resultados do título	
Código	Competencias / Resultados do título
B1	CB6 - Posuír e comprender coñecementos que acheguen unha base ou oportunidade de ser orixinais no desenvolvemento e/ou aplicación de ideas, a miúdo nun contexto de investigación.
B2	CB7 - Que os estudantes saiban aplicar os coñecementos adquiridos e a súa capacidade de resolución de problemas en ámbitos novos ou pouco coñecidos dentro de contextos máis amplos (ou multidisciplinares) relacionados coa súa área de estudo.
B6	G1 - Ter coñecementos adecuados dos aspectos científicos e tecnolóxicos na Enxeñaría Industrial.
B13	G8 - Aplicar os coñecementos adquiridos e resolver problemas en contornas novas ou pouco coñecidos dentro de contextos máis amplos e multidisciplinares.
C1	ABET (a) - An ability to apply knowledge of mathematics, science, and engineering.
C3	ABET (c) - An ability to design a system, component, or process to meet desired needs within realistic constraints such as economic, environmental, social, political, ethical, health and safety, manufacturability, and sustainability.
C8	ABET (h) - The broad education necessary to understand the impact of engineering solutions in a global, economic, environmental, and societal context.
C11	ABET (k) - An ability to use the techniques, skills, and modern engineering tools necessary for engineering practice.

Resultados da aprendizaxe		
Resultados de aprendizaxe	Competencias / Resultados do título	
Adquirir os coñecementos básicos que permiten a análise cinemática e dinámica de manipuladores robóticos	BP1 BP2 BP6 BP13	CP1 CP11
Desenvolver aplicacións dos robots industriais utilizando ferramentas informáticas	BP2 BP13	CP3 CP8 CP11

Contidos	
Temas	Subtemas



1. Introducción	<p>1.1 Introducción.</p> <p>1.2 Clasificación dos manipuladores</p> <p>1.3 Matrices de rotación. Representación por medio de eixo-ángulo; ángulos (Roll-Pitch-Yaw); ángulos de Euler e cuaterniones.</p> <p>1.4 Transformacións homoxéneas.</p> <p>1.5 Composición de transformacións</p>
2. Cinemática Directa	<p>2.1 Cinemática Directa.</p> <p>2.2 Convención Denavit-Hartenberg.</p> <p>2.3 Obtención das matrices de transformación.</p> <p>2.4 Velocidades e rotacións.</p> <p>2.5 Jacobiano do manipulador.</p> <p>2.6 Singularidades.</p>
3. Dinámica do manipulador	<p>3.1 Dinámica do manipulador.</p> <p>3.2 Ecuacións de Newton-Euler e de Euler-Lagrange.</p> <p>3.3 Control do movementos.</p>
4. Cinemática Inversa.	<p>4.1 Cinemática Inversa.</p> <p>4.2 Ambigüidades.</p> <p>4.3 Aplicación a un brazo con 6 DOF.</p>

Planificación				
Metodoloxías / probas	Competencias / Resultados	Horas lectivas (presenciais e virtuais)	Horas traballo autónomo	Horas totais
Sesión maxistral	B6 C1 C8 C11	8	16	24
Solución de problemas	B13 B6 C1 C11	4	12	16
Prácticas a través de TIC	B1 B2 B13 C3 C11	6	12	18
Traballos tutelados	B1 B2 B13 B6 C1 C3 C11	3	12	15
Atención personalizada		2	0	2

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

Metodoloxías	
Metodoloxías	Descrición
Sesión maxistral	Exposición oral complementada co uso de medios audiovisuais para desenvolver o programa da materia e realizar explicacións e exemplos que permitan a comprensión dos principios da materia para poder aplicalos a exemplos prácticos.
Solución de problemas	Resolución de problemas correspondentes aos diferentes temas do programa co obxectivo de entender os principios teóricos e coñecer a súa aplicación práctica, comparando diferentes métodos resaltando as vantaxes de cada un.
Prácticas a través de TIC	Aplicación de diversas aplicacións informáticas para facilitar os cálculos na resolución de problemas e ilustrar os resultados con simulacións de movementos de diferentes manipuladores.
Traballos tutelados	Proba obxectiva de resolución dun caso práctico de desenvolvemento dunha aplicación co robot que permite unha avaliación continua do grao de adquisición das diferentes competencias incluíndo coñecementos teóricos e o manexo de diferentes aplicacións informáticas. O estudante deberá seguir unha serie de pasos que serán supervisados polo profesor, entregando en formato electrónico cada un deles.

Atención personalizada	
Metodoloxías	Descrición



Prácticas a través de TIC	Recoméndase a todos os alumnos que acudan a titorías para aclarar cuestións relacionadas tanto coas sesión maxistral como coa solución de problemas e o traballo tutelado.
Solución de problemas	
Traballos tutelados	
Sesión maxistral	

Avaliación			
Metodoloxías	Competencias / Resultados	Descrición	Cualificación
Solución de problemas	B13 B6 C1 C11	Presentación de forma oral e/ou escrita de problemas propostos.	20
Traballos tutelados	B1 B2 B13 B6 C1 C3 C11	Entrega e defensa da solución dos diferentes pasos do traballo práctico.	80

Observacións avaliación
Soamente serán cualificados como NON PRESENTADO os estudantes que non realicen ningunha entrega do traballo tutelado. Non se admite dispensa académica nesta materia. Os criterios de avaliación da 2ª oportunidade son os mesmos cos da 1ª oportunidade. Os criterios de avaliación da convocatoria adiantada serán os mesmos que os da 1ª oportunidade. Tódolos aspectos relacionados con ?dispensa académica?, ?dedicación ao estudo?, ?permanencia? e ?fraude académica? rexeranse de acordo coa normativa académica vixente da UDC.

Fontes de información	
<b>Bibliografía básica</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Mark W. Spong, M. Vidyasagar (2006). Robot dynamics and control.. John Wiley &amp; Sons. New York</li> <li>- Corke, Peter. (2017). Robotics, vision and control : fundamental algorithms in MATLAB.. Springer</li> <li>- Siciliano, Bruno; et al. (2010). Robotics : modelling, planning and control. Advanced textbooks in control and signal processing. Springer</li> <li>- Kevin Lynch, Frank C. Park (2017). Modern robotics : mechanics, planning, and control. Cambridge University Press</li> <li>- Carl D. Crane III and Joseph Duffy (1998). Kinematic analysis of robot manipulators.. Cambridge University Press</li> </ul>
<b>Bibliografía complementaria</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Tadej Bajd, Matjaz Mihelj, Marko Munič (2013). Introduction to robotics.. Dordrecht: Springer</li> <li>- Siciliano, Bruno; Khatib, Oussama (2008). Springer handbook of robotics. Springer</li> <li>- Craig, John J. (2005). Introduction to robotics: mechanics and control. . Pearson Educacion Internacional</li> <li>- Asada, Haruhiko; Slotine, Jean-Jacques E. (1986). Robot analysis and control. . New York: John Wiley and sons</li> <li>- Thomas R. Kurfess (2004). Robotics and Automation Handbook 1st Edition. . CRC Press</li> </ul>

Recomendacións
<b>Materias que se recomenda ter cursado previamente</b>
Biomecánica/730497227
<b>Materias que se recomenda cursar simultaneamente</b>
<b>Materias que continúan o temario</b>
<b>Observacións</b>
&lt;p&gt;Débese facer un uso sostible dos recursos e a prevención de impactos negativos sobre o medio natural. &lt;/p&gt;



(\*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