



Guía Docente				
Datos Identificativos				2024/25
Asignatura (*)	Aplicacións de Robótica Autónoma	Código	770538015	
Titulación	Máster Universitario en Informática Industrial e Robótica			
Descriptorios				
Ciclo	Período	Curso	Tipo	Créditos
Mestrado Oficial	2º cuatrimestre	Primeiro	Optativa	3
Idioma	CastelánGalego			
Modalidade docente	Presencial			
Prerrequisitos				
Departamento	Ciencias da Computación e Tecnoloxías da InformaciónEnxeñaría Naval e IndustrialMatemáticas			
Coordinación	Bellas Bouza, Francisco Javier	Correo electrónico	francisco.bellas@udc.es	
Profesorado	Bellas Bouza, Francisco Javier Orjales Saavedra, Félix	Correo electrónico	francisco.bellas@udc.es felix.orjales@udc.es	
Web				
Descrición xeral	O obxectivo desta materia é proporcionar aos alumnos unha visión actualizada dos principais campos de aplicación dos robots autónomos a nivel técnico, lexislativo e ético. Con esta base teórica, os alumnos adquirirán unha visión realista dos diferentes aspectos a considerar cando se afronta a implantación de robots en diferentes ámbitos da industria e a sociedade. A nivel práctico, estudaranse con detemento dous campos de maneira particular: a robótica mariña e a robótica aérea.			

Competencias / Resultados do título	
Código	Competencias / Resultados do título
A6	CE06 - Capacidad para diseñar, simular y/o implementar soluciones tecnológicas que impliquen el uso de robots y/o sistemas de informática industrial en un entorno, contemplando aspectos éticos y legales
B3	CB8 - Que los estudiantes sean capaces de integrar conocimientos y enfrentarse a la complejidad de formular juicios a partir de una información que, siendo incompleta o limitada, incluya reflexiones sobre las responsabilidades sociales y éticas vinculadas a la aplicación de sus conocimientos y juicios
B4	CB9 - Que los estudiantes sepan comunicar sus conclusiones y los conocimientos y razones últimas que las sustentan a públicos especializados y no especializados de un modo claro y sin ambigüedades
B14	CG9 - Aplicar conocimientos de ciencias y tecnologías avanzadas a la práctica profesional o investigadora
B16	CG11 - Valorar la aplicación de tecnologías emergentes en el ámbito de la industria y la robótica
B17	CG12 - Desarrollar la capacidad para asesorar y orientar sobre la mejor forma o cauce para optimizar los recursos
C1	CT01 - Adquirir la terminología y nomenclatura científico-técnica para exponer argumentos y fundamentar conclusiones
C5	CT05 - Adquirir la capacidad para elaborar un trabajo multidisciplinar
C6	CT06 - Dominar la expresión y la comprensión de un idioma extranjero

Resultados da aprendizaxe			
Resultados de aprendizaxe		Competencias / Resultados do título	
Coñecer o estado actual da aplicación de robots autónomos en problemas reais e obter unha visión xeral da aplicabilidade real do enfoque autónomo da robótica fronte ao clásico	AM6	BM3	CM1
		BM4	CM5
		BM14	CM6
		BM16	
		BM17	
Coñecer os aspectos éticos tras a implantación dos robots autónomos		BM3	CM1
		BM17	CM5
			CM6



Obter unha visión xeral dos aspectos legais que afectan a cada campo específico		BM3 BM16 BM17	CM1 CM5 CM6
Obter unha visión específica das problemáticas a tratar nos diversos campos de aplicación e como afrontalas	AM6	BM14 BM16 BM17	CM5 CM6

Contidos	
Temas	Subtemas
Campos de aplicación da robótica autónoma	<ul style="list-style-type: none"> - Robótica e Intelixencia Artificial - Deseño dun sistema robótico autónomo - Interacción humano-robot - Principais campos de aplicación <ul style="list-style-type: none"> -- Industria 4.0, nanorobótica e manipulación -- Robótica de servizo e médica -- Agricultura -- Contornas intelixentes
Aspectos legais e éticos da robótica autónoma	<ul style="list-style-type: none"> - Aspectos legais a nivel europeo - Aspectos éticos - Situación en España
Campo de aplicación 1: Vehículos aéreos non tripulados (UAV)	<ul style="list-style-type: none"> - Evolución e tipos de vehículos aéreos non tripulados - Sensorización - Procesamento - Control - Casos de uso
Campo de Aplicación 2: Vehículos Submarinos Autónomos (AUV)	<ul style="list-style-type: none"> - Tipos de vehículos submarinos e características - Sensorización - Control de movemento - Actuación - Aplicacións

Planificación				
Metodoloxías / probas	Competencias / Resultados	Horas lectivas (presenciais e virtuais)	Horas traballo autónomo	Horas totais
Traballos tutelados	A6 B3 B4 B14 B16 B17 C1 C5 C6	0	30	30
Presentación oral	A6 B3 B4 B16 B17 C1 C5 C6	0.5	5	5.5
Obradoiro	B3 B14 B16 C1 C5 C6	6	6	12
Saídas de campo	B3 B14 B16 B17 C1 C5 C6	4	8	12
Sesión maxistral	A6 B3 B4 B16 B17 C1 C5 C6	10.5	3	13.5
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



Traballos tutelados	Realización dun traballo/proxecto fora da aula no que se realizarán prácticas de programación sobre un modelo en simulación dun submarino autónomo. Este traballo será realizado 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 materia que deberán ser expostos diante dos compañeiros e entregados tamén por escrito.
Obradoiro	Seminarios nos que os alumnos reciben formación sobre as ferramentas para utilizar na parte práctica da materia, tales como simuladores robóticos ou outros equivalentes.
Saídas de campo	Realízase unha o varias saídas de campo a zonas de probas dos vehículos autónomos, onde os estudantes deberán interactuar cos sistemas reais seguindo as indicacións dos docentes
Sesión maxistral	Exposición oral por parte dos profesores da materia do temario teórico

Atención personalizada

Metodoloxías	Descrición
Presentación oral Obradoiro Traballos tutelados Saídas de campo	<p>Obradoiros: o alumno poderá consultar ao profesor todas as dúbidas que lle xurdan sobre os temas tratados.</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> <p>Saídas de campo: o profesor monitorará en todo momento o proceso, guiando aos alumnos nas zonas que se visiten, e revisando a súa comprensión do proceso.</p> <p>Os alumnos con matrícula a tempo parcial terán unha atención personalizada en todas as metodoloxías anteriores mediante tutorización online.</p>

Avaliación

Metodoloxías	Competencias / Resultados	Descrición	Cualificación
Presentación oral	A6 B3 B4 B16 B17 C1 C5 C6	A presentación oral do traballo/traballos teóricos, a versión escrita dos mesmos e a participación activa nas presentacións dos compañeiros teñen un peso importante na nota final da materia.	30
Traballos tutelados	A6 B3 B4 B14 B16 B17 C1 C5 C6	Propoñeranse un ou dous traballos prácticos ao longo do curso centrados na resolución de problemas de robótica submarina e/ou aérea. Estes traballos serán desenvolvidos de forma autónoma por parte do alumno fóra das clases e deberán ser defendidos diante dos profesores.	60
Saídas de campo	B3 B14 B16 B17 C1 C5 C6	A correcta preparación, realización e comprensión das saídas de campo será valorada polos profesores da materia. Os alumnos deberán preparar un informe que será avaliado.	10

Observacións avaliación



Para obter o aprobado nesta materia deberase superar unha valoración mínima de 50 sumando todas as metodoloxías anteriores, sendo necesario acadar un mínimo de 30 nos Traballos Tutelados e de 15 na Presentación Oral.

No caso de que o alumno non supere a materia na primeira convocatoria, deberá repetir as actividades que sexan necesarias da/das metodoloxía/s que non foron superadas na segunda convocatoria. Como exemplo, se un alumno aprobou a parte da Presentación oral pero suspendeu nos Traballos tutelados, deberá repetir os traballos prácticos necesarios para alcanza o aprobado, normalmente aquel/aqueles que individualmente non foron aprobados.

Evaluación da convocatoria extraordinaria: os alumnos que opten por esta convocatoria deberán realizar as metodoloxías de traballos tutelados e presentación oral, pero non a saída de campo. O valor desta metodoloxía súmase na de traballos tutelados, pasando a valer un 70%. E necesario que se poñan en contacto cos profesores ó comezo do cuatrimestre (Xaneiro) para ter un prazo suficiente de entrega.

Os alumnos con matrícula a tempo parcial poderán acumular o 10% da nota correspondente á saída de campo presencial nos traballos tutelados en tódalas convocatorias. Esta modificación deberá solicitarse aos profesores da materia ao comezo do cuatrimestre. Así mesmo, en caso de non poder realizar a presentación oral co resto do alumnado, deberán concretar unha data alternativa cos profesores en tódalas convocatorias.

No caso de plaxio en prácticas ou traballos docentes entregados, se terá en conta o artigo 11, apartado 4 b), do Regulamento disciplinar do estudantado da UDC:

b) Cualificación de suspenso na convocatoria en que se cometa a falta e respecto da materia en que se cometese: o/a estudante será cualificado con ?suspenso? (nota numérica 0) na convocatoria correspondente do curso académico, tanto se a comisión da falta se produce na primeira oportunidade como na segunda. Para isto, procederase a modificar a súa cualificación na acta de primeira oportunidade, se fose necesario.

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

Bibliografía básica	<ul style="list-style-type: none"> - Bruno Siciliano (2008). Springer handbook of robotics. Springer-Verlag - Niku, Saeed B. (2011). Introduction to robotics: analysis, control, applications. John Wiley & Sons - Thor I. Fossen (2011). Handbook of Marine Craft Hydrodynamics and Motion Control. John Wiley & Sons, Ltd - Nonami, K., Kendoul, F., Suzuki, S., Wang, W., Nakazawa (2010). Autonomous Flying Robots, Unmanned Aerial Vehicles and Micro Aerial Vehicles. Springer-Verlag - Dronekit (2015). https://dronekit-python.readthedocs.io/en/latest/.
Bibliografía complementaria	<ul style="list-style-type: none"> - Geoff Roberts and Robert Sutton (2006). Advances in unmanned marine vehicles. Institution of Engineering and Technology - Floreano, Dario y otros (2010). Flying Insects and Robots. Springer-Verlag

Recomendacións

Materias que se recomenda ter cursado previamente

Robótica Intelixente e Sistemas Autónomos/770538005

Materias que se recomenda cursar simultaneamente

Visión Artificial I/770538018

Python para Enxeñeiros Introdutorio/770538011

Desenvolvemento de Aplicacións en Robótica: Introducción a ROS/770538013

Aprendizaxe Automática I/770538016

Materias que continúan o temario

Observacións



-Segundo se recolle nas distintas normativas de aplicación para a docencia universitaria deberase incorporar a perspectiva de xénero nesta materia-Traballárase para identificar e modificar prexuízos e actitudes sexistas e influírse na contorna para modificalos e fomentar valores de respecto e igualdade.-Deberanse detectar situacións de discriminación por razón de xénero e proporanse accións e medidas para corrixilas.Para axudar a conseguir unha contorna sostible e cumprir co obxectivo do Plan de Acción Green Campus, a entrega dos traballos documentais que se realicen nesta materia:1. Solicitárase en formato virtual e/ou soporte informático.2. Realízase a través de Moodle, en formato dixital sen necesidade de imprimilos.3. De realizarse en papel:- Non se empregarán plásticos;- Realízanse impresións a dobre cara.- Empregarase papel reciclado.- Evítase 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