



Guía Docente

Datos Identificativos				
			2024/25	
Asignatura (*)	Robótica Intelixente e Sistemas Autónomos	Código	730556005	
Titulación				
Descritores				
Ciclo	Período	Curso	Tipo	Créditos
Mestrado Oficial	1º cuatrimestre	Primeiro	Obrigatoria	4.5
Idioma	Castelán			
Modalidade docente	Presencial			
Prerrequisitos				
Departamento	Ciencias da Computación e Tecnoloxías da Información			
Coordinación	Duro Fernández, Richard José	Correo electrónico	richard.duro@udc.es	
Profesorado	Duro Fernández, Richard José Romero Montero, Alejandro	Correo electrónico	richard.duro@udc.es alejandro.romero.montero@udc.es	
Web				
Descrición xeral	El objetivo de esta asignatura es proporcionar a los estudiantes del máster una visión actualizada de la robotización, con una perspectiva diferente a la de la automatización en cuanto al tipo de hardware sobre el que se aplica, más flexible y heterogéneo y sobre todo de los sistemas de control inteligentes. Los alumnos deberán trabajar con unidades robóticas reales o simuladas. De esta forma, adquirirán los conocimientos y las destrezas básicas para poder manejar todas las variables involucradas en la introducción de sistemas inteligentes en el campo de la robótica de manera que se pueda dotar de autonomía a los robots.			

Competencias / Resultados do título

Código	Competencias / Resultados do título

Resultados da aprendizaxe

Resultados de aprendizaxe	Competencias / Resultados do título		
Conocer los diferentes tipos de robots en función de su aplicación.	AI1		
	AI3		
Conocer las estructuras mecánicas básicas con las que se construyen las distintas morfologías robóticas, así como las claves y parámetros de su comportamiento.	AI2		
	AI6		
	AI26		
Conocer los principios de funcionamiento de los distintos tipos de sensores y actuadores adaptados a los diferentes entornos de operación.	AI9		
	AI10		
	AI27		
Disponer de una visión general de las diferentes posibilidades y objetivos de control en robots inteligentes, así como las tecnologías básicas que se pueden aplicar.	AI8		
	AI11		
	AI13		
	AI36		
Conocer de forma general las capacidades y aproximaciones más conocidas a la colaboración autónoma entre robots así como los principios y problemas de la colaboración entre robots y humanos.	AI7		
	AI15		

Contidos

Temas	Subtemas
Robots en aplicaciones industriales (líneas de producción y otros entornos en planta).	
Robots en entornos abiertos y sus aplicaciones	
Topologías, cinemáticas y principios de operación de diferentes categorías de robots.	



Sensorización y actuación, principios y dispositivos de acuerdo con las diferentes aplicaciones.	
Inteligencia y cognición, visión general de principios y diferencias con sistemas tradicionales.	
Introducción a sistemas de control y comunicaciones en robots inteligentes.	
Principios de colaboración entre robots y robótica colaborativa.	

Planificación				
Metodoloxías / probas	Competencias / Resultados	Horas lectivas (presenciais e virtuais)	Horas traballo autónomo	Horas totais
Sesión maxistral	A15 A26 A27 A36	20	5	25
Traballos tutelados	A1 A3 A6	0	50	50
Prácticas de laboratorio	A2 A7 A8 A9 A10 A11 A13	9	26	35
Atención personalizada		2.5	0	2.5

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

Metodoloxías	
Metodoloxías	Descrición
Sesión maxistral	Exposición oral por parte dos profesores da materia do temario teórico. Poderase hibridizar esta metodoloxía cunha metodoloxía de aprendizaxe colaborativo.
Traballos tutelados	Traballos nos que se elaborarán algunos dos temas de teoría. Estes traballos serán realizados polos alumnos de forma autónoma e o seu avance será tutorizado polos profesores
Prácticas de laboratorio	Sesións de laboratorio ou remotas mediante TICs nas que se explicarán as características da plataformas robóticas seleccionadas 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.

Atención personalizada	
Metodoloxías	Descrición
Prácticas de laboratorio Traballos tutelados	Realizarse un seguemento dos alumnos resolvendo dudas e discutindo con eles a evolución dos traballos tutelados e prácticas asignadas.

Avaliación			
Metodoloxías	Competencias / Resultados	Descrición	Cualificación
Prácticas de laboratorio	A2 A7 A8 A9 A10 A11 A13		30
Sesión maxistral	A15 A26 A27 A36		20
Traballos tutelados	A1 A3 A6		50

Observacións avaliación



A avaliación desta asignatura está baseada na superación das dúas metodoloxías principais, Traballos Tutelados acumulado con sesión Maxistral e prácticas de laboratorio, de forma independente. A segunda está centrada na demostración práctica dos coñecementos e habilidades adquiridos para resolver problemas en robótica, e a primeira na realización dun examen o a exposición dun traballo sobre un tema concreto dentro de temario teórico según decida o profesor en función do número e capacidade dos alumnos. 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 Clase Maxistral e Traballos tutelados pero suspendeu as prácticas, deberá repetir estes. No caso de dispensa académica, o alumno habrá de realizar os traballos a entregar nas prácticas e traballos tutelados.

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. En definitiva, a avaliación na convocatoria extraordinaria será igual á das demais convocatorias. ?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"> - Robin R. Murphy (2019). Introduction to AI Robotics. MIT Press - Nikolaus Correll (2020). Introduction to Autonomous Robots. Magellan Scientific - Rolf Pfeiffer, Josh Bongard (2006). How the Body Shapes the way we Think. MIT Press - Nikolaus Correll (2020). Introduction to Autonomous Robots. Magellan Scientific <p>https://open.umn.edu/opentextbooks/textbooks/introduction-to-autonomous-robots https://open.umn.edu/opentextbooks/textbooks/introduction-to-autonomous-robots</p>
Bibliografía complementaria	

Recomendacións

Materias que se recomenda ter cursado previamente

INFORMÁTICA/730G03004
 FUNDAMENTOS DE AUTOMÁTICA/730G03015
 ACTUADORES E SENSORES/730G03045

Materias que se recomenda cursar simultaneamente

Materias que continúan o temario

Observacións

<p>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:<p><p>1. Solicitarase en formato virtual e/ou soporte informático.<p><p>2. Realizarase a través de Moodle, en formato dixital sen necesidade de imprimilos.<p><p>3. De realizarse en papel:<p><p>- Non se empregarán plásticos;<p><p>- Realizaranse impresións a dobre cara.<p><p>- Empregarase papel reciclado.<p><p>- Evitarase a impresión de borradores.<p>

(*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