



Guía Docente				
Datos Identificativos				2019/20
Asignatura (*)	Cinemática e Dinámica de Robots Industriais		Código	730497228
Titulación	Mestrado Universitario en Enxeñaría Industrial (plan 2018)			
Descriptor				
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 do título	
Código	Competencias 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 do título	
Adquirir os coñecementos básicos que permiten a análise cinemática e dinámica de manipuladores robóticos		BP1	CP1
		BP2	CP11
		BP6	
		BP13	
Desenvolver aplicacións dos robots industriais utilizando ferramentas informáticas		BP2	CP3
		BP13	CP8
			CP11

Contidos	
Temas	Subtemas



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

Planificación				
Metodoloxías / probas	Competencias	Horas presenciais	Horas non presenciais / traballo autónomo	Horas totais
Sesión maxistral	B6 C1 C8 C11	8	16	24
Solución de problemas	B13 B6 C11 C1	4	14	18
Prácticas a través de TIC	B1 B2 B13 C3 C11	6	24	30
Proba mixta	B6 C11 C1	3	0	3
Atención personalizada		0	0	0
*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.
Proba mixta	É unha proba escrita que consta de 2 partes (teoría e problemas) de aproximadamente 1 e 2 horas, cunha duración total máxima de 3 horas. A proba de teoría terá de 5 a 10 cuestións de diversa amplitude e grao de concreción sobre os contidos do programa. A proba de tipo práctico consistirá na resolución de 1 a 10 problemas de diverso grao de complexidade sobre os contidos do programa.

Atención personalizada	
Metodoloxías	Descrición



Sesión maxistral Solución de problemas Prácticas a través de TIC Proba mixta	Recoméndase a todos os alumnos que acudan a titorías para aclarar cuestións relacionadas tanto coas sesión maxistral como coa solución de problemas e as prácticas.
---	---

Avaliación			
Metodoloxías	Competencias	Descrición	Cualificación
Solución de problemas	B13 B6 C11 C1	Presentación de forma oral e/ou escrita de problemas propostos.	20
Prácticas a través de TIC	B1 B2 B13 C3 C11	Presentación de forma oral e/ou escrita dos problemas e simulacións realizadas co ordenador.	10
Proba mixta	B6 C11 C1	A proba mixta consta de dous partes: teoría e problemas. Na parte de teoría valóranse os coñecementos do programa da materia así como a exposición razoada dos desenvolvementos teóricos. Na parte de problemas valorarase tanto a formulación como o desenvolvemento aplicado ao caso concreto para obter a solución. As datas destas probas serán as que figuran no calendario de exames e na planificación do curso publicados polo centro.	70

Observacións avaliación
Soamente serán cualificados como NON PRESENTADO os estudantes que non concorran as probas mixtas.
Non se admite a dispensa académica nesta materia.Os criterios de avaliación da 2ª oportunidade son os mesmos cos da 1ª oportunidade.

Fontes de información	
Bibliografía básica	- Carl D. Crane III and Joseph Duffy (1998). Kinematic analysis of robot manipulators. Cambridge University Press - Mark W. Spong, M. Vidyasagar (1989). Robot dynamics and control. John Wiley & Sons. New York
Bibliografía complementaria	- Tadej Bajd, Matjaz Mihelj, Marko Munih (2013). Introduction to robotics. Dordrecht: Springer - Siciliano, Bruno; Khatib, Oussama (2008). Springer handbook of robotics. Berlin: Springer - Craig, John J. (2005). Introduction to robotics: mechanics and control. Pearson Educacion Internacional - Asada, Haruhiko; Slotine, Jean-Jacques E. (1986). Robot analysis and control. New York: John Wiley and sons - Thomas R. Kurfess (2004). Robotics and Automation Handbook 1st Edition. CRC Press

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



(*)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