



POLITÉCNICA

CAMPUS
DE EXCELENCIA
INTERNACIONAL

PROCESO DE
COORDINACIÓN DE LAS
ENSEÑANZAS PR/CL/001



E.T.S. de Ingenieros de
Telecomunicacion

ANX-PR/CL/001-01

GUÍA DE APRENDIZAJE

ASIGNATURA

95000089 - Introduccion a la robotica inteligente

PLAN DE ESTUDIOS

09TT - Grado en Ingenieria de Tecnologias y Servicios de Telecomunicacion

CURSO ACADÉMICO Y SEMESTRE

2017/18 - Segundo semestre

Índice

Guía de Aprendizaje

1. Datos descriptivos.....	1
2. Profesorado.....	1
3. Competencias y resultados de aprendizaje.....	2
4. Descripción de la asignatura y temario.....	3
5. Cronograma.....	4
6. Actividades y criterios de evaluación.....	6
7. Recursos didácticos.....	8

1. Datos descriptivos

1.1. Datos de la asignatura

Nombre de la asignatura	95000089 - Introduccion a la robotica inteligente
No de créditos	4.5 ECTS
Carácter	Optativa
Curso	Tercero curso
Semestre	Sexto semestre
Período de impartición	Febrero-Junio
Idioma de impartición	Castellano
Titulación	09TT - Grado en Ingenieria de Tecnologias y Servicios de Telecomunicacion
Centro en el que se imparte	Escuela Tecnica Superior de Ingenieros de Telecomunicacion
Curso académico	2017-18

2. Profesorado

2.1. Profesorado implicado en la docencia

Nombre	Despacho	Correo electrónico	Horario de tutorías *
Alvaro Gutierrez Martin (Coordinador/a)	B320	a.gutierrez@upm.es	X - 12:00 - 13:00 V - 12:00 - 13:00

* Las horas de tutoría son orientativas y pueden sufrir modificaciones. Se deberá confirmar los horarios de tutorías con el profesorado.

3. Competencias y resultados de aprendizaje

3.1. Competencias que adquiere el estudiante al cursar la asignatura

CE-SE6 - Capacidad para comprender y utilizar la teoría de la realimentación y los sistemas electrónicos de control

CE-SE8 - Capacidad para especificar y utilizar instrumentación electrónica y sistemas de medida

CEB2 - Conocimientos básicos sobre el uso y programación de los ordenadores, sistemas operativos, bases de datos y programas informáticos con aplicación en ingeniería

CG9 - Uso de Tecnologías de la Información y de las Comunicaciones

3.2. Resultados del aprendizaje al cursar la asignatura

RA220 - Conocer y aprender arquitecturas robóticas basadas en redes neuronales artificiales

RA219 - Conocer y aprender arquitecturas robóticas básicas de procesos distribuidos aplicado a robots autónomos y situados

RA221 - Conocer y aprender la sintonización de los parámetros de las redes neuronales artificiales mediante algoritmos genéticos en un proceso evolutivo

RA222 - Conocer y aprender a programar arquitecturas robóticas basadas en el comportamiento

RA223 - Diseñar y planificar arquitecturas robóticas inteligentes en la resolución de problemas de robots autónomos y situados

RA224 - Conocer y aprender a exponer los resultados experimentales de manera científica

4. Descripción de la asignatura y temario

4.1. Descripción de la asignatura

La asignatura introduce al alumno en los principios de la Robótica, con especial hincapié en la Robótica Inteligente, concretamente en la problemática de robots autónomos. Los conceptos más importantes del curso son los de comportamiento y corporeización, así como la información derivada de ambos, en que la sensorización y el control son inseparables.

4.2. Temario de la asignatura

1. Introducción a la robótica inteligente
2. Simulador robótico
 - 2.1. Introducción al Simulador
 - 2.2. Sensores, Actuadores y Controladores
 - 2.3. Visualización
 - 2.4. Almacenamiento de datos en ficheros y representación gráfica de curvas e imágenes
3. Arquitecturas robóticas
 - 3.1. Arquitecturas reactivas
 - 3.2. Arquitecturas basadas en el conocimiento
 - 3.3. Arquitecturas basadas en el comportamiento
 - 3.4. Arquitecturas híbridas
4. Redes neuronales artificiales
 - 4.1. Perceptrón
 - 4.2. Redes neuronales recurrentes
 - 4.3. Robótica evolutiva

5. Cronograma

5.1. Cronograma de la asignatura *

Sem	Actividad presencial en aula	Actividad presencial en laboratorio	Otra actividad presencial	Actividades de evaluación
1	Tema 1. Introducción a la Asignatura Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Tema 2: Simulador Robótico Duración: 01:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
2	Tema 3.1: Arquitecturas reactivas Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Tema 2: Simulador Robótico Duración: 01:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
3	Tema 3.2: Arquitecturas basadas en el conocimiento Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Tema 3.1: Arquitecturas reactivas Duración: 01:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
4	Tema 3.2: Arquitecturas basadas en el conocimiento Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Tema 3.2: Arquitecturas basadas en el conocimiento Duración: 01:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
5	Tema 3.3: Arquitecturas basadas en el comportamiento Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Tema 3.3: Arquitecturas basadas en el comportamiento Duración: 01:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
6	Tema 3.3: Arquitecturas basadas en el comportamiento Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral Tema 3.4: Arquitecturas híbridas Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
7		Tema 3.4: Arquitecturas híbridas Duración: 03:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
8		Preparación de Trabajos Duración: 03:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
9				Trabajo de evaluación sobre Arquitecturas Robóticas Híbridas TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo Evaluación continua Duración: 03:00

10	Tema 4.1: Perceptrón Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Tema 2: Simulador robótico (redes neuronales) Duración: 01:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
11	Tema 4.2: Redes neuronales recurrentes Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Tema 4.2: Redes neuronales recurrentes Duración: 01:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
12	Tema 4.3: Robótica Evolutiva Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral		Aplicaciones de redes neuronales artificiales Duración: 01:30 PR: Actividad del tipo Clase de Problemas	
13	Tema 4.3: Robótica Evolutiva Duración: 01:30 LM: Actividad del tipo Lección Magistral	Tema 4.3: Robótica Evolutiva Duración: 01:30 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
14		Preparación de Trabajos Duración: 03:00 PL: Actividad del tipo Prácticas de Laboratorio		
15				
16				
17				Trabajo de evaluación sobre Redes Neuronales aplicadas a la robótica autónoma TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo Evaluación continua Duración: 03:00 Implementación de Arquitecturas Robóticas TI: Técnica del tipo Trabajo Individual Evaluación sólo prueba final Duración: 03:00

Las horas de actividades formativas no presenciales son aquellas que el estudiante debe dedicar al estudio o al trabajo personal.

Para el cálculo de los valores totales, se estima que por cada crédito ECTS el alumno dedicará dependiendo del plan de estudios, entre 26 y 27 horas de trabajo presencial y no presencial.

* El cronograma sigue una planificación teórica de la asignatura y puede sufrir modificaciones durante el curso.

6. Actividades y criterios de evaluación

6.1. Actividades de evaluación de la asignatura

6.1.1. Evaluación continua

Sem.	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
9	Trabajo de evaluación sobre Arquitecturas Robóticas Híbridas	TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo	Presencial	03:00	50%	5 / 10	CEB2 CE-SE6 CG9 CE-SE8
17	Trabajo de evaluación sobre Redes Neuronales aplicadas a la robótica autónoma	TG: Técnica del tipo Trabajo en Grupo	Presencial	03:00	50%	5 / 10	CEB2 CE-SE6 CG9 CE-SE8

6.1.2. Evaluación sólo prueba final

Sem	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
17	Implementación de Arquitecturas Robóticas	TI: Técnica del tipo Trabajo Individual	Presencial	03:00	100%	5 / 10	CEB2 CE-SE6 CG9 CE-SE8

6.1.3. Evaluación convocatoria extraordinaria

No se ha definido la evaluación extraordinaria.

6.2. Criterios de evaluación

La asignatura se aprobará cuando se obtenga una calificación mayor o igual a 5 puntos sobre un total de 10, según las normas que se indican en este apartado.

La asignatura se evalúa mediante el análisis del diseño de unas arquitecturas robóticas probadas en el simulador robótico que se facilitará con la documentación didáctica de la asignatura.

La nota final se obtendrá mediante suma de las calificaciones correspondientes a las diferentes actividades de evaluación, con los siguientes pesos:

Diseño de una arquitectura robótica híbrida (P1) (50%)

Diseño de una arquitectura robótica neuronal (P2) (50%)

Las entregas deben ser fruto del trabajo en grupos asignados durante el curso. La copia, plagio o cualquier otra muestra de engaño en los trabajos entregados supondrá el suspenso de la asignatura de forma automática.

Los estudiantes serán evaluados, por defecto, mediante evaluación continua. El estudiante que desee renunciar a la evaluación continua y optar a la evaluación por prueba final (formada por una o más actividades de evaluación global de la asignatura), deberá comunicarlo por escrito a través de solicitud presentada en el registro de la Escuela Técnica Superior de Ingenieros de Telecomunicación al coordinador de la asignatura antes de que trascurra 1 mes desde el comienzo de las clases.

La evaluación comprobará si los estudiantes han adquirido las competencias de la asignatura. Por tanto, la evaluación mediante prueba final usará los mismos tipos de técnicas evaluativas que se usan en la evaluación continua, aunque las actividades de evaluación por prueba final se concentran en las fechas y horas de evaluación final aprobadas por la Junta de Escuela para el presente curso y semestre."

La evaluación en la convocatoria extraordinaria se realizará exclusivamente a través del sistema de prueba final.

7. Recursos didácticos

7.1. Recursos didácticos de la asignatura

Nombre	Tipo	Observaciones
Understanding Intelligence.	Bibliografía	R. Pfeifer and C. Scheier. Understanding Intelligence. 2001. The MIT Press, Cambridge, MA.
Behavior-Based Robotics	Bibliografía	R.C. Arkin. Behavior-Based Robotics. 1998. The MIT Press, Cambridge, MA.
The Robotics Primer	Bibliografía	Maja J Mataric. The Robotics Primer. 2007. The MIT Press, Cambridge, MA.
Página Web Robolabo	Recursos web	www.robolabo.etsit.upm.es
Evolutionary Robotics	Bibliografía	S. Nolfi and D. Floreano. Evolutionary Robotics . 2000. The MIT Press, Cambridge, MA.
Genetic Algorithms	Bibliografía	D. E. Goldberg. Genetic Algorithms . 1989. Addison Wesley Longman, Crawfodsville, IN.