

| Unidad de aprendizaje | | | | |
|---|--------------|------------------|--------------|-------------|
| Visión robótica | | | | |
| Sem | Tipo | Seriación | Carga | Cred |
| 2 | Curso-Taller | Ninguno | 96 hrs. | 6 |
| Presentación de la Unidad de Aprendizaje | | | | |
| <p>En este curso se estudian las representaciones de orientación y posición en la visión robótica aplicando a imágenes y procesamiento, así como extracción de características en la visión robótica.</p> | | | | |
| Objetivo General | | | | |
| <p>El objetivo de este curso es adquirir bases sólidas sobre visión robótica, así como su implementación para la solución de problemas en sistemas robóticos reales.</p> | | | | |
| Contenido | | | | |
| <p>Unidad 1. Introducción</p> <p>Unidad 2. Representación de orientación y posición</p> <p>Unidad 3. Tiempo y movimiento en visión robótica</p> <p>Unidad 4. Luz y color en visión robótica</p> <p>Unidad 5. Visión robótica</p> <p>Unidad 6. Imágenes y procesamiento en visión robótica</p> <p>Unidad 7. Extracción de características en visión robótica</p> | | | | |
| Bibliografía | | | | |
| <ol style="list-style-type: none"> 1. P. Corke, Robotics, Vision and Control: Fundamental Algorithms In MATLAB®, Second Edition, Springer Verlag, 2017. 2. P. Corke, Visual Control Of Robots: High-Performance Visual Servoing, 1996. | | | | |
| Criterios de Evaluación | | | | |
| <p>Evaluaciones parciales.....70%</p> <p>Prácticas de laboratorio.....30%</p> | | | | |