

<b>Unidad de aprendizaje</b>				
<b>Navegación robótica I</b>				
<b>Sem</b>	<b>Tipo</b>	<b>Seriación</b>	<b>Carga</b>	<b>Cred</b>
2 / 3 / 4	Curso-Taller	Ninguna	80 hrs.	5
<b>Presentación de la Unidad de Aprendizaje</b>				
<p>En este curso se estudian bases sólidas sobre navegación robótica, así como su implementación para la solución de problemas en sistemas robóticos reales.</p>				
<b>Objetivo General</b>				
<p>Implementar soluciones a problemas de navegación en sistemas robóticos.</p>				
<b>Contenido</b>				
<p>Unidad 1. Robots móviles</p> <p>Unidad 2. Navegación robótica</p> <p>Unidad 3. Navegación reactiva</p> <p>Unidad 4. Mapeo para navegación robótica</p> <p>Unidad 5. Localización para navegación robótica</p> <p>Unidad 6. Localización y mapeo para navegación robótica</p> <p>Unidad 7. Auto localización y mapeo en navegación robótica (SLAM)</p> <p>Unidad 8. Aplicaciones</p>				
<b>Bibliografía</b>				
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. P. Corke, Robotics, Vision and Control: Fundamental Algorithms In MATLAB®, Second Edition, Springer Verlag, 2017.</li> <li>2. P. Corke, Visual Control Of Robots: High-Performance Visual Servoing, 1996.</li> </ol>				
<b>Criterios de Evaluación</b>				
<p>Evaluaciones parciales.....70%</p> <p>Tareas y practicas.....30%</p>				