

Unidad de aprendizaje				
Tópicos selectos de sistemas inteligentes I				
Sem	Tipo	Seriación	Carga	Cred
2 / 3 / 4	Curso-Taller	Ninguno	80 hrs.	5
Presentación de la Unidad de Aprendizaje				
En este curso se adquieren las bases sólidas sobre sistemas inteligentes avanzados.				
Objetivo General				
Implementar control basado en visión para la solución de problemas reales.				
Contenido				
Unidad 1. Introducción al control basado en visión				
Unidad 2. Conceptos fundamentales en control basado en visión				
Unidad 3. Posicionamiento basado en visión				
Unidad 4. Aplicaciones de control basado en visión				
Unidad 5. Temas selectos de control basado en visión				
Bibliografía				
<ol style="list-style-type: none"> 1. P. Corke, <i>Robotics, Vision and Control: Fundamental Algorithms In MATLAB®</i>, Second Edition, Springer Verlag, 2017 2. P. Corke, <i>Visual Control Of Robots: High-Performance Visual Servoing</i>, 1996 				
Criterios de Evaluación				
Evaluaciones parciales.....70%				
Prácticas de laboratorio.....30%				