



Universidad Nacional de Colombia (UNAL) Sede  
Manizales  
Programa Profesional de  
Administración de Sistemas Informáticos  
SILABO

CS362. Robótica (Electivo)

2022-II

<b>1. Información general</b>	
1.1 Escuela	: Sistemas de Información
1.2 Curso	: CS362. Robótica
1.3 Semestre	: 10 <sup>mo</sup> Semestre.
1.4 Prerrequisitos	: CS361. Tópicos en Inteligencia Artificial. (9 <sup>no</sup> Sem)
1.5 Condición	: Electivo
1.6 Modalidad de aprendizaje	: Presencial
1.7 horas	: 2 HT; 4 HL;
1.8 Créditos	: 4
<b>2. Profesores</b>	
<b>3. Fundamentación del curso</b>	
Que el alumno conozca y comprenda los conceptos y principios fundamentales de control, planificación de caminos y definición de estrategias en robótica móvil así como conceptos de percepción robótica de forma que entienda el potencial de los sistemas robóticos actuales	
<b>4. Resumen</b>	
1. Robótica 2. Robótica 3. Robótica 4. Visión y percepción por computador 5. Robótica	
<b>5. Objetivos Generales</b>	
<ul style="list-style-type: none"><li>• Sintetizar el potencial y las limitaciones del estado del arte de los sistemas robóticos actuales.</li><li>• Implementar algoritmos de planeamiento de movimientos simples.</li><li>• Explicar las incertezas asociadas con sensores y la forma de tratarlas.</li><li>• Diseñar una arquitectura de control simple</li><li>• Describir varias estrategias de navegación</li><li>• Entender el rol y las aplicaciones de la percepción robótica</li><li>• Describir la importancia del reconocimiento de imágenes y objetos en sistemas inteligentes</li><li>• Delinear las principales técnicas de reconocimiento de objetos</li><li>• Describir las diferentes características de las tecnologías usadas en percepción</li></ul>	

## 6. Contribución a los resultados (*Outcomes*)

Esta disciplina contribuye al logro de los siguientes resultados de la carrera:

- 1) Analizar un problema computacional complejo y aplicar los principios computacionales y otras disciplinas relevantes para identificar soluciones. (**Usar**)
- 5) Funcionar efectivamente como miembro o líder de un equipo involucrado en actividades apropiadas a la disciplina del programa. (**Usar**)
- 6) Aplicar fundamentos de teoría de ciencias de la computación y desarrollo de software para producir soluciones basados en computación. (**Usar**)

## 7. Contenido

### UNIDAD 1: Robótica (5)

#### Competencias:

#### Contenido

- Vision general: problemas y progreso
  - Estado del arte de los sistemas robóticos, incluyendo sus sensores y una visión general de su procesamiento
  - Arquitecturas de control robótico, ejem., deliverado vs. control reactivo y vehiculos Braitenberg
  - Modelando el mundo y modelos de mundo
  - Incertidumbre inherente en detección y control
- Configuración de espacio y mapas de entorno.

#### Objetivos Generales

- Listar capacidades y limitaciones de sistemas del estado del arte en robótica de hoy , incluyendo sus sensores y el procesamiento del sensor crucial que informa a esos sistemas [Familiarizarse]
- Integrar sensores, actuadores y software en un robot diseñado para emprender alguna tarea [Usar]

**Lecturas:** Siegwart and Nourbakhsh (2004), S, W, and D (2005), Stone (2000)

### UNIDAD 2: Robótica (15)

#### Competencias:

#### Contenido

- Interpretando datos del sensor con incertidumbre.
- Localización y mapeo.

#### Objetivos Generales

- Programar un robot para llevar a cabo tareas simples usando arquitecturas de control deliverativo, reactivo y/o híbrido [Usar]
- Implementar algoritmos de planificación de movimientos fundamentales dentro del espacio de configuración de un robot [Usar]

**Lecturas:** Siegwart and Nourbakhsh (2004), S, W, and D (2005)

<b>UNIDAD 3: Robótica (20)</b>	
<b>Competencias:</b>	
<b>Contenido</b>	<b>Objetivos Generales</b>
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Navegación y control.</li> <li>• Planeando el movimiento.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Caracterizar las incertidumbres asociadas con sensores y actuadores de robot comunes; articular estrategias para mitigar esas incertidumbres. [Usar]</li> <li>• Listar las diferencias entre representaciones de los robot de su entorno interno, incluyendo sus fortalezas y defectos [Usar]</li> </ul>
<b>Lecturas:</b> Siegwart and Nourbakhsh (2004)	

<b>UNIDAD 4: Visión y percepción por computador (10)</b>	
<b>Competencias:</b>	
<b>Contenido</b>	<b>Objetivos Generales</b>
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Visión Computacional <ul style="list-style-type: none"> <li>– Adquisición de imágenes, representación, procesamiento y propiedades</li> <li>– Representación de formas, reconocimiento y segmentación de objetos</li> <li>– Análisis de movimiento</li> </ul> </li> <li>• Modularidad en reconocimiento.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Resumir la importancia del reconocimiento de imágenes y objetos en Inteligencia Artificial (AI) e indicar varias aplicaciones significativas de esta tecnología [Usar]</li> <li>• Implementar reconocimiento de objetos en 2d basados en la representación del contorno y/o regiones basadas en formas [Usar]</li> </ul>
<b>Lecturas:</b> M, V, and B. R (2007), G. R. C. and W. R. E. (2007)	

<b>UNIDAD 5: Robótica (10)</b>	
<b>Competencias:</b>	
<b>Contenido</b>	<b>Objetivos Generales</b>
<ul style="list-style-type: none"> <li>• Coordinación multi-robots.</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Comparar y contrastar al menos tres estrategias para la navegación de robots dentro de entornos conocidos y/o no conocidos, incluyendo sus fortalezas y defectos [Familiarizarse]</li> <li>• Describir al menos una aproximación para la coordinación de acciones y detección de varios robots para realizar una simple tarea [Familiarizarse]</li> </ul>
<b>Lecturas:</b> Stone (2000)	

8. Metodología
<p>El profesor del curso presentará clases teóricas de los temas señalados en el programa propiciando la intervención de los alumnos.</p> <p>El profesor del curso presentará demostraciones para fundamentar clases teóricas.</p> <p>El profesor y los alumnos realizarán prácticas</p> <p>Los alumnos deberán asistir a clase habiendo leído lo que el profesor va a presentar. De esta manera se facilitará la comprensión y los estudiantes estarán en mejores condiciones de hacer consultas en clase.</p>

## 9. Evaluar

**Evaluación Continua 1** : 20 %

**Examen parcial** : 30 %

**Evaluación Continua 2** : 20 %

**Examen final** : 30 %

## References

- M, Sonka., Hlavac. V, and Boile. R (2007). *Image Processing, Analysis and Machine Vision*. Cengage-Engineering.
- R C, Gonzales. and Woods. R E (2007). *Digital Image Processing*. Prentice Hall. ISBN: 013168728X,978013168728B.
- S, Thrun., Burgard. W, and Fox. D (2005). *Probabilistic Robotics*. Intelligent Robots and Autonomous Agents. The MIT Press.
- Siegwart, R. and I. Nourbakhsh (2004). *Introduction to Autonomous Mobile Robots*. The MIT Press. ISBN: 0-262-19502-X.
- Stone, Peter (2000). *Layered Learning in Multiagent Systems*. Intelligent Robots and Autonomous Agents. The MIT Press. ISBN: 9780262194389.