

Carrera: Ingeniería Electrónica**Asignatura:** Fundamentos de robótica móvil**Planificación a partir del Ciclo Lectivo 2025****1. Datos administrativos de la asignatura**

Nivel en la carrera	6	Duración	Cuatrimestral
Plan	2023		
Bloque curricular:	Tecnologías Aplicadas		
Carga horaria presencial semanal (hs. cátedra):	6	Carga Horaria total (hs. reloj):	72
Carga horaria no presencial semanal (hs. reloj) (si correspondiese)	0	% horas no presenciales (hs. reloj) (si correspondiese)	0

2. Presentación, Fundamentación

La robótica móvil es un área de creciente interés y demanda en los últimos años. Aplicaciones industriales de todo tipo que abarcan automotrices, agropecuarias, farmacéuticas, textiles, mineras, por mencionar solo algunas han incorporado de forma exponencial esta tecnología.

En la robótica móvil se integran múltiples disciplinas donde la Ingeniería Electrónica juega un rol fundamental en actividades que abarcan el diseño de hardware, el diseño de sistemas embebidos y la programación en diferentes niveles. La integración de sistemas de robots móviles requiere desarrollos de electrónica de potencia, sistemas de adquisición y acondicionamiento de señales, sistemas de control entre otros.

Recientemente, han habido importantes avances en los vehículos autónomos industriales, en particular aquellos conocidos como AMR (Autonomous Mobile Robots), enfocados a promover la flexibilidad dentro de fábricas e impulsar la Industria 4.0. Estos resultan más flexibles que los tradicionales AGVs (Automated Guided Vehicles), fácilmente programables, colaborativos y precisos, mediante la incorporación de diferentes tecnologías hasta pocos reservadas al ámbito de la investigación, tales como: mapeo, visión por computadoras, SLAM, aplicación del Sistema Operativo de Robótica (ROS), etc.

Las industrias locales y regionales están en pleno proceso de incorporación de estas tecnologías y presentan una alta demanda de Ingenieros preparados en estas áreas.

3. Relación de la asignatura con las competencias de egreso de la carrera

En la tabla siguiente se establece la relación de la asignatura con las competencias de egreso: Específicas, Genéricas Tecnológicas y Genéricas Sociales, Políticas y Actitudinales de la carrera. Se incluyen las competencias de egreso a las que tributa, aportes reales y significativos de la asignatura, y en qué nivel (no aporta, bajo, medio, alto).

Competencias	Nivel
Competencias genéricas tecnológicas (CG):	
CG.1. Identificación, formulación y resolución de problemas de ingeniería electrónica.	Bajo
CG.2. Concepción, diseño y desarrollo de proyectos de ingeniería electrónica.	Bajo
CG.3. Gestión, planificación, ejecución y control de proyectos de ingeniería electrónica.	Bajo
CG.4. Utilización de técnicas y herramientas de aplicación en la ingeniería electrónica.	Medio
CG.5. Generación de desarrollos tecnológicos y/o innovaciones tecnológicas.	Bajo
Competencias genéricas sociales, políticas y actitudinales (CG)	
CG.6. Fundamentos para el desempeño en equipos de trabajo.	Medio
CG.7. Fundamentos para una comunicación efectiva.	Medio
CG.8. Fundamentos para una actuación profesional ética y responsable.	Bajo
CG.9. Fundamentos para evaluar y actuar en relación con el impacto social de su actividad profesional en el contexto global y local.	Bajo
CG.10. Fundamentos para el aprendizaje continuo.	Bajo
CG.11. Fundamentos para el desarrollo de una actitud profesional emprendedora.	Bajo
Competencias Específicas de la carrera	
CE 1.1. Diseñar, proyectar y calcular sistemas, equipos y dispositivos de generación, transmisión y/o procesamiento de campos y señales analógicos y digitales; circuitos integrados; hardware de sistemas de cómputo de propósito general y/o específico y el software a él asociado; hardware y software de sistemas embebidos y dispositivos lógicos programables; sistemas de automatización y control; sistemas de procesamiento y de comunicación de datos y sistemas irradianes, para brindar soluciones óptimas de acuerdo a las condiciones técnicas, legales, económicas, humanas y ambientales.	No aporta
CE 1.2. Plantear, interpretar, modelar y resolver los problemas de ingeniería descritos.	No aporta

CE 1.3. Plantear, interpretar, modelar, analizar y resolver problemas, diseño e implementación de circuitos y sistemas electrónicos.	No aporta
CE 1.4. Diseñar, proyectar y calcular circuitos y sistemas digitales.	No aporta
CE 1.5. Diseñar, proyectar y calcular circuitos y sistemas para la generación, recepción, transmisión, procesamiento y conversión de campos y señales para sistemas de comunicación.	No aporta
CE 1.6. Diseñar, proyectar y calcular circuitos y sistemas de control.	No aporta
CE 1.7. Diseñar, proyectar y calcular circuitos y sistemas electrónicos aplicados a la generación, manejo, amplificación, procesamiento, instrumentación y acondicionamiento de energía eléctrica y señales de distinta naturaleza.	No aporta
CE 2.1. Proyectar, dirigir y controlar la construcción, implementación, mantenimiento y operación de lo mencionado anteriormente.	No aporta
CE 3.1. Validar y certificar el funcionamiento, condición de uso o estado de los sistemas mencionados anteriormente.	No aporta
CE 4.1. Proyectar y dirigir lo referido a la higiene y seguridad en la actividad profesional de acuerdo con la normativa vigente.	No aporta
CE 5.1. Diseñar, Proyectar, Calcular y Aplicar dispositivos semiconductores, aplicando estrategias conceptuales y metodológicas asociadas a los principios de cálculo, diseño y simulaciones, con el objeto de optimizar con sentido innovador, responsabilidad profesional y compromiso social, los recursos existentes.	No aporta
CE 6.1. Diseñar, proyectar, calcular, implementar e instalar equipamiento electrónico y su interconexión, aplicados a sistemas de energía, empleando criterios de eficiencia energética y seguridad eléctrica, con responsabilidad económica y social.	No aporta
CE 7.1 Diseñar, Proyectar, Calcular e Instalar sistemas, subsistemas, equipos, componentes, partes, y piezas electrónicas para control, medición, regulación y protección de máquinas eléctricas en redes de baja tensión y sistemas de generación y distribución de energía eléctrica, para brindar soluciones en el marco de las normas vigentes, aplicando criterios de eficiencia energética, seguridad eléctrica, y cuidado del medio ambiente.	No aporta
CE 8.1. Diseñar, Proyectar, Calcular e Implementar sistemas, subsistemas, equipos, componentes, partes y piezas electrónicas, de navegación o señalización de vehículos, aplicando criterios técnicos, de seguridad y regulatorios vigentes, y estrategias conceptuales y metodológicas asociadas a los principios de cálculo y diseño con sentido innovador.	No aporta
CE 9.1. Evaluar el impacto ambiental de sistemas, subsistemas, equipos, componentes, partes, y piezas relacionadas con la actividad profesional establecida por sus actividades reservadas y los alcances, de acuerdo con la normativa vigente y aplicando estrategias conceptuales y metodológicas asociadas a los principios de las buenas prácticas profesionales, con el objeto de resguardar el medio ambiente.	No aporta
CE 10.1. Realizar estudios, tareas y asesoramientos, relacionados con la actividad profesional establecida por sus actividades reservadas y los alcances, aportando sus saberes, competencias y/o técnicas, para brindar soluciones óptimas y eficientes en el marco de las normas vigentes y las condiciones técnicas, legales, económicas, humanas y ambientales establecidas.	No aporta

CE 10.2 Realizar pericias, tasaciones y arbitrajes relacionados con su actividad profesional, respetando marcos normativos y jurídicos con el objeto de asesorar a las partes o a los tribunales de Justicia.	No aporta
CE 10.3 Evaluar aspectos económicos, financieros y de inversiones, para la determinación de proyectos, bienes y servicios, relacionados con su actividad profesional, analizando variables micro y macroeconómicas e interpretando la realidad económica en el contexto nacional e internacional.	No aporta

4. Contenidos Mínimos

1. Problemas fundamentales para la navegación autónoma de robots móviles.
2. Herramientas informáticas para la programación y simulación de robots móviles.
3. Locomoción en robótica móvil, modelos cinemáticos y dinámicos.
4. Sensores aplicados a la robótica móvil, clasificación y características principales.
5. Estimación de estado y control de robots móviles.

5. Objetivos establecidos en el DC

- Presentar una introducción a la disciplina de la robótica en general y de los robots móviles en particular, con énfasis en la programación.
- Poner en práctica el desarrollo de software aplicado a la robótica tanto para el bajo nivel como el alto nivel.
- Responder así a una demanda creciente de ingenieros capacitados para diseñar, programar y ensayar aplicaciones reales de robótica móvil, utilizando para ello algoritmos del estado del arte, que constituyan para el estudiante futuro ingeniero una importante herramienta para su vida profesional.

6. Resultados de aprendizaje

Los siguientes resultados de aprendizaje se promueven en el desarrollo de la asignatura

Identificador de RA	Redacción
RA1	Identificar los problemas fundamentales de la navegación autónoma de robots móviles considerando diferentes aplicaciones para sentar las bases de la disciplina.
RA2	Explicar los modelos matemáticos de robots móviles teniendo en cuenta la cinemática y/o dinámica para el control de movimiento y estimación de estado.
RA3	Experimentar con diferentes sensores considerando la pose relativa al robot para la percepción del entorno.
RA4	Reconocer los algoritmos fundamentales de estimación de estado teniendo en cuenta los modelos de movimiento y sensores estudiados para el control de robots móviles.

RA5	Experimentar con el Sistema Operativo de Robótica (ROS) considerando escenarios simulados y reales para la programación y operación de robots móviles.

7. Relación de los RA y las competencias

En la tabla siguiente se indica con X la tributación de cada Resultado de Aprendizaje con las competencias de egreso: específicas, genéricas tecnológicas, sociales, políticas y actitudinales de la carrera.

RA	CE1.1	CE1.2	CE1.3	CE1.4	CE1.5	CE1.6	CE1.7	CE2.1	CE3.1	CE4.1	CE5.1	CE6.1	CE7.1	CE8.1	CE9.1	CE10.1	CE10.2	CE10.3
RA1	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RA2	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RA3	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RA4	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
RA5	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

RA	CG1	CG2	CG3	CG4	CG5	CG6	CG7	CG8	CG9	CG10	CG11
RA1	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
RA2	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
RA3	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
RA4	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
RA5	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X

8. Asignaturas correlativas previas

Para cursar y rendir debe tener cursadas:

- Asignatura/s:
 - 29 – Técnicas Digitales III
 - 31 – Sistemas de Control
 - 34 – Electrónica de Potencia

Para cursar y rendir debe tener aprobada:

- Asignatura/s:
 - 8 – Informática II
 - 22 – Técnicas Digitales II
 - 23 – Medidas Electrónica I

9. Asignaturas correlativas posteriores

Indicar las asignaturas correlativas posteriores:

- Asignatura/s:
 - 37 – Proyecto Final

10. Programa analítico

Este programa analítico contempla los contenidos mínimos, previstos en el DC vigente, y aquellos que se consideran necesarios para desarrollar los resultados de aprendizaje propuestos.

Unidad N°: 1

Título: Introducción a la robótica móvil

Contenido:

Robótica móvil, definiciones. Robótica industrial y de servicio. Robots móviles vs. manipuladores. Aplicaciones de los robots móviles. Descripción de la pose (posición y orientación/actitud) de un robot. Formas de representar la orientación/actitud. Navegación reactiva y basada en mapas. Problemas de la robótica móvil: localización, mapeo, planificación de caminos y trayectorias.

Carga horaria por Unidad: 12 horas cátedra

Unidad N°: 2

Título: Herramientas informáticas

Contenido:

Introducción al lenguaje de programación Python, ipython. Biblioteca NumPy y matplotlib. Scripts y programas Python. Introducción a Jupyter Notebook y Markdown. Programación de sistemas embebidos en robótica móvil.

Carga horaria por Unidad: 12 horas cátedra

Unidad N°: 3

Título: El sistema operativo de robótica –ROS

Contenido:

Terminología de ROS: nodos, tópicos, servicios y mensajes. Grafo computacional. Línea de comandos de ROS. El simulador Gazebo. Teleoperación de robots. Herramientas de ROS: RQt, RViz, etc. Logs de datos y reproducción de logs. Espacio de trabajo y paquetes ROS. Programación de nodos en lenguaje Python.

Carga horaria por Unidad: 18 horas cátedra

Unidad N°: 4

Título: Locomoción en robótica móvil

Contenido:

Tipos de locomoción de robots móviles: robot con patas, con ruedas y aéreos. Modelos cinemáticos y dinámicos. Casos de estudio: robot de tracción diferencial y robot aéreo tipo multirroto.

Carga horaria por Unidad: 18 horas cátedra

Unidad N°: 5

Título: Sensores para robótica

Contenido:

Percepción en la robótica móvil. Clasificación de sensores: propioceptivos vs. exteroceptivos, activos vs. pasivos. Características principales de los sensores. Casos de estudio de sensores propioceptivos: encoders ópticos para el cálculo de odometría, sensores inerciales para estimación de pose. Casos de estudio de sensores exteroceptivos: anillos de ultrasonidos (sonares) y sensor de barrido láser.

Carga horaria por Unidad: 18 horas cátedra

Unidad N°: 6

Título: Estimación de estado y control

Contenido:

Errores de medición: sistemáticos y no sistemáticos. Modelos de los ruidos de medición. Estimación de estado y fusión sensorial. Caso de estudio: filtro complementario y filtro de Kalman para la estimación de orientación en vehículo aéreo no tripulado. Sistemas de control de bajo nivel. Caso de estudio: controlador proporcional-integral-derivativo en tiempo discreto.

Carga horaria por Unidad: 18 horas cátedra

Carga horaria por tipo de formación práctica de toda la asignatura

Tipo de formación práctica	Horas reloj
Formación experimental	40 hs
Análisis y resolución de problemas de ingeniería y estudios de casos	25 hs
Formulación, análisis y desarrollo de proyectos.	0 hs

Bibliografía Obligatoria:

Disponible on-line:

- Perez-Paina, G. F. (2015). *Navegación autónoma de robot móvil en ambientes parcialmente estructurados usando visión artificial*. [Tesis Doctoral, Universidad Tecnológica Nacional].
- Paz, C. J. (2016). *Estimación eficiente de posición y orientación de un vehículo en tiempo real por medio de sensores de bajo costo*. [Tesis Doctoral, Universidad Tecnológica Nacional].
- Araguás, R. G. (2012). *Algoritmos de localización visual monocular para robots móviles*. [Tesis Doctoral, Universidad Tecnológica Nacional].
- Herath, D., & St-Onge, D. (Eds.). (2022). *Foundations of Robotics: A Multidisciplinary Approach with Python and ROS*. Springer Nature.
- O’Kane, J. M. (2013). *A gentle introduction to ROS*. Independently published. <https://cse.sc.edu/~jokane/agitr/>

Disponible en biblioteca de los profesores:

- Siegwart, R., Nourbakhsh, I., & Scaramuzza, D. (2011). *Introduction to Autonomous Mobile Robots*, Second Edition. MIT Press. <https://mitpress.mit.edu/9780262015356/introduction-to-autonomous-mobile-robots/>

- Thrun, S., Burgard, W., & Fox, D. (2005). *Probabilistic Robotics (Intelligent Robotics and Autonomous Agents)*. The MIT Press.
- Bar-Shalom, Y., Kirubarajan, T., & Li, X.-R. (2002). *Estimation with Applications to Tracking and Navigation*. New York, NY, USA, John Wiley & Sons, Inc.
- Simon, D. (2006). *Optimal State Estimation: Kalman, H infinity, and Nonlinear Approaches*. Wiley-Interscience.
- Szeliski, R. (2010). *Computer Vision: Algorithms and Applications*. New York, NY, USA, Springer-Verlag New York, Inc.

Bibliografía optativa y otros materiales a utilizar en la asignatura:

- Siciliano, B., & Khatib, O. (2016). *Springer handbook of robotics*. Springer International Publishing. <https://link.springer.com/book/10.1007/978-3-319-32552-1>
- Rico, F. M. (2022). *A Concise Introduction to Robot Programming with ROS2*. Chapman; Hall/CRC. <https://api.semanticscholar.org/CorpusID:252140291>

11. Metodología de enseñanza

Clases teórico-prácticas con interacción permanente entre los estudiantes y los docentes. Exposición de contenidos teóricos y posterior implementación y ensayo de temas específicos seleccionados de cada Unidad por parte de los alumnos. Uso constante de plataformas de experimentación en conjunto con computadoras para su programación utilizando software libre. A continuación, se presenta un breve resumen sobre los diferentes recursos didácticos a utilizar:

1. Lección magistral participativa: mientras el profesor expone un concepto teórico y realiza demostraciones el estudiante atiende, realiza preguntas, toma notas, copia un esquema, etc. Luego de que el profesor detenga su exposición el estudiante realiza un ejercicio rutinario y/o una evaluación diagnóstica breve en pequeños grupos de debate sobre una situación planteada por el profesor. Esta actividad facilita la comprensión de temas complejos, sintetizados en forma estructurada y organizada.
2. Resolución de ejercicio: el estudiante (individual o grupalmente) desarrolla las soluciones adecuadas o correctas mediante la resolución de ejercicios de rutinas, la aplicación de procedimientos y la interpretación de los resultados a partir de las consignas provistas por el profesor o auxiliar docente. El estudiante no debe memorizar ningún saber, ya que en todo momento tiene a disposición diferentes recursos (presentaciones de clase, apuntes, libros de texto, guías de ejercicios resueltos, conexión a internet, etc.). El docente debe enseñar tanto el saber conocer como el saber hacer necesarios para la resolución de los ejercicios, asegurándose de que los estudiantes tengan una o más referencias que le

permitan verificar los resultados esperados. Esta actividad complementa la exposición magistral.

3. Resolución de problemas: esta tarea le supone recuperar los saberes previos y relacionarlos con las actividades que demanda la resolución. Selecciona un procedimiento de resolución adecuado al contexto del problema, eligiendo entre varias alternativas de acuerdo a las características del mismo. Esta actividad le permite al estudiante desarrollar el pensamiento complejo y promueve el desarrollo de estrategias de planificación, organización y gestión de tiempos y recursos de aprendizaje.
4. Laboratorio remoto y virtual: el estudiante realiza una labor técnica o profesional de manera controlada y segura, interactuando con un entorno que simula la realidad a través de una serie de herramientas que permiten resolver situaciones de complejidad variable. Esto activa en el estudiante habilidades de manejo de informaciones y tecnologías, uso de símbolos, gráficos y datos, y comprensión de problemas.
5. Operación de instrumentos, equipos y máquinas: el estudiante desarrolla actividades con fines formativos, centrado en el aprendizaje de la manipulación de instrumentos, equipos y máquinas de uso profesional, vinculadas principalmente a las Tecnologías Aplicadas. En este caso el estudiante siguen estrictamente las normas de ejecución, así como las de seguridad.

12. Recomendaciones para el estudio

Se recomienda la asistencia a clases tanto para asimilar los conceptos teóricos de cada uno de los temas del programa analítico como para que los docentes puedan acompañar el desarrollo de las actividades prácticas propuestas. Es importante también desarrollar un trabajo cooperativo, en particular en la resolución de los trabajos prácticos. Se recomienda además complementar el desarrollo de actividades y estudio de los conceptos teóricos con horas adicionales a las asignadas a clases, como así también acceder periódicamente al Autogestión de la Facultad y al Aula Virtual, que serán los medios de comunicación utilizados durante el cursado de la materia.

13. Metodología de evaluación

El modelo de enseñanza basado en competencias implica la aplicación de metodologías e instrumentos de evaluación que permiten conocer, a docentes y estudiantes, el nivel de desarrollo de las competencias que aborda la asignatura.

Se prevén técnicas de evaluación sumativa y formativa. La evaluación sumativa permitirá calificar los rendimientos para la acreditación, mientras que la evaluación formativa se realizará durante

los procesos de enseñanza y aprendizaje con la finalidad de reorientarlos. La evaluación formativa permitirá también que los estudiantes puedan reconocer sus procesos de aprendizaje y tomar decisiones al respecto, adquiriendo mayor autonomía en los mismos.

En relación con lo anterior, las técnicas de evaluación que propone la cátedra son:

1. Guías de ejercicios:

- Tienen como finalidad adquirir las habilidades necesarias para la resolución de los problemas.
- Implementación de scripts de Python para el análisis de datos, uso de bibliotecas como numpy y matplotlib, etc.
- Manejo del Sistema Operativo de Robótica (ROS).

2. Resolución de problemas / Trabajos Prácticos (TP):

- Los trabajos prácticos se desarrollan en grupos de 3 integrantes.
- El código fuente debe estar implementado en el lenguaje de programación Python.
- La presentación de los resultados se realizará utilizando Jupyter Notebook el cual deberá incluir una interpretación de los resultados obtenidos.

A continuación, se detallan todos los Resultados de Aprendizajes con sus contenidos a desarrollar para alcanzarlos, la mediación pedagógica, metodologías y estrategias de evaluación, tiempo en horas reloj.

Resultados de Aprendizaje	Contenidos según programa	Mediación Pedagógica	Metodología y Estrategias de Evaluación	Tiempos en hora reloj
<p>RA 1: Identificar los problemas fundamentales de la navegación autónoma de robots móviles considerando diferentes aplicaciones para sentar las bases de la disciplina.</p>	<p>Unidad 1: Introducción a la robótica móvil</p> <p>Unidad 2: Herramientas informáticas</p> <ul style="list-style-type: none"> - Robots móviles vs manipuladores. - Aplicaciones de los robots móviles. - Descripción de la pose de un robot. - Formas de representación de la orientación/actitud. - Problemas fundamentales de la robótica móvil. 	<p>Lección magistral participativa</p> <ul style="list-style-type: none"> - Prestar atención al docente, al material presentado; tomar notas relevantes y destacar conceptos clave. - Hacer preguntas para aclarar dudas; contribuir a la discusión y compartir ideas; responder preguntas del profesor. - Lectura del material con anticipación. <p>Resolución de ejercicios</p> <p>Realizar ejercicios prácticos en clase para aplicar conceptos teóricos.</p> <p>Resolución de problemas</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Identifica los problemas de la robótica móvil a resolver para lograr la operación autónoma. - Reconoce las diferentes formas de representación de la orientación/actitud. - Aplica la descripción de pose vincular las partes de un robot móvil. - Combina herramientas informáticas para el análisis del comportamiento de robots móviles. 	<ul style="list-style-type: none"> - Presenciales: 18 hs - Teoría y práctica: 12 hs - Laboratorio: 6 hs - Extra áulicas: 22 hs

	<ul style="list-style-type: none"> - Programación de sistemas embebidos en robótica móvil. 	<ul style="list-style-type: none"> - Trabajar en grupos para resolver problemas prácticos relacionados con el tema. - Presentar soluciones y discutir en clase. <p>Operación de instrumentos, equipos y máquinas</p> <ul style="list-style-type: none"> - Realizar actividades en ambientes de acceso local (los laboratorios de la institución). - Seguir estrictamente las normas de ejecución, así como las de seguridad. - Imitar, manipular, articular y naturalizar la manipulación de equipos y máquinas de uso profesional. <p>Trabajo práctico N° 1 Programación a bajo nivel de robot móvil educativo EduRoMAA.</p>	<p>Evaluación formativa:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Resolución de ejercicios. <p>Evaluación sumativa:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Cuestionario. - Trabajo práctico. - Coloquio. 	
--	---	--	--	--

<p>RA 2: Explicar los modelos matemáticos de robots móviles teniendo en cuenta la cinemática y/o dinámica para el control de movimiento y estimación de estado.</p>	<p>Unidad 4: Locomoción en robótica móvil</p> <ul style="list-style-type: none"> - Tipos de locomoción de robots móviles. - Modelos cinemáticos y dinámicos. - Casos de estudio: robot de tracción diferencial y robot aéreo tipo multirrotor. 	<ul style="list-style-type: none"> - Clase magistral participativa. - Resolución de ejercicios. - Resolución de problemas. <p>Laboratorio remoto y virtual Realiza de manera segura, eficaz y controlada, una labor técnica o profesional, interactuando con un entorno que simula la realidad.</p> <p>Trabajo práctico N° 2 Modelo cinemático de robot de tracción diferencial.</p> <p>Trabajo práctico N° 3 Modelo dinámico de multirrotor simplificado.</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Identifica los modelos (cinemático vs. dinámico) aplicados a robots móviles. - Combina herramientas informáticas para el análisis del comportamiento de robots móviles. - Trabaja en forma grupal para alcanzar el análisis propuesto por el trabajo práctico. <p>Evaluación sumativa:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Cuestionario. - Trabajo práctico. - Coloquio. 	<ul style="list-style-type: none"> - Presenciales: 14 hs - Teoría y práctica: 8 hs - Laboratorio: 6 hs - Extra áulicas: 18 hs
<p>RA 3: Experimentar con diferentes sensores considerando la pose relativa al robot para la percepción del entorno.</p>	<p>Unidad 5: Sensores para robótica</p> <ul style="list-style-type: none"> - Sensores aplicados a la robótica móvil: clasificación y características. - Casos de estudio de sensores propioceptivos y exteroceptivos. 	<ul style="list-style-type: none"> - Clase magistral participativa. - Resolución de problemas. - Laboratorio remoto y virtual. - Operación de instrumentos, equipos y máquinas. <p>Trabajo práctico N.º 4 Generación de mapa con sensor barrido láser.</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Identifica los tipos de los sensores utilizados en robótica móvil y sus aplicaciones. - Interpreta las características de los sensores utilizados a partir de sus especificaciones en hojas de datos. - Trabaja en forma grupal para alcanzar el análisis 	<ul style="list-style-type: none"> - Presenciales: 14 hs - Teoría y práctica: 8 hs - Laboratorio: 6 hs - Extra áulicas: 18 hs

			propuesto por el trabajo práctico. Evaluación sumativa: - Cuestionario. - Trabajo práctico. - Coloquio.	
RA 4: Reconocer los algoritmos fundamentales de estimación de estado teniendo en cuenta los modelos de movimiento y sensores estudiados para el control de robots móviles.	Unidad 6: Estimación de estado y control - Estimación de estado y fusión sensorial. - Caso de estudio: filtro complementario y filtro de Kalman. - Controlador PID en tiempo discreto.	- Clase magistral participativa. - Resolución de ejercicios.	- Formula los modelos necesarios para el control de robots móviles. - Conoce el alcance y las limitaciones de los modelos planteados. - Trabaja en forma grupal para alcanzar el análisis propuesto por el trabajo práctico. Evaluación sumativa: - Cuestionario.	- Presenciales: 14 hs - Teoría y práctica: 8 hs - Laboratorio: 6 hs - Extra áulicas: 18 hs
RA 5: Experimentar con el Sistema	Unidad 3: El sistema operativo de robótica –ROS	- Clase magistral participativa. - Resolución de ejercicios. - Resolución de problemas.	- Utiliza las herramientas informáticas como Gazebo y ROS para la simulación y programación de robots.	- Presenciales: 13 hs - Teoría y práctica: 6 hs - Laboratorio: 7 hs

<p>Operativo de Robótica (ROS) considerando escenarios simulados y reales para la programación y operación de robots móviles.</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Sistema Operativo de Robótica (ROS): terminología y grafo de nodos. - Herramientas de ROS. - Espacio de trabajo de ROS. - Programación de nodos con Python. 	<ul style="list-style-type: none"> - Laboratorio remoto y virtual. <p>Guías de ejercicios Manejo de ROS y programación de nodos con Python.</p> <p>Trabajo práctico N°2, 3 y 4</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Trabaja en forma grupal para alcanzar el análisis propuesto por el trabajo práctico. <p>Evaluación formativa: - Resolución de ejercicios.</p> <p>Evaluación sumativa: - Trabajo práctico. - Coloquio.</p>	<ul style="list-style-type: none"> - Extra áulicas: 16 hs
---	--	---	---	--

14. Condiciones de aprobación

En el Reglamento de Estudio para las Carreras de Grado en la Universidad Tecnológica Nacional (Ordenanza del Consejo Superior N° 1549) se establecen dos regímenes de aprobación de las asignaturas: **aprobación directa y aprobación no directa o con examen final**. Las condiciones para la aprobación directa son:

- Cumplir con los requisitos de inscripción a la materia según diseño curricular.
- Asistir a clases (con inasistencia máxima del 25% y en caso excepcionalmente del 40% a solicitud del estudiante ante la Secretaría Académica).
- Cumplir con las actividades de formación práctica.
- Aprobar las instancias de evaluación (las calificaciones de las instancias de evaluación se expresan en números enteros dentro de la escala del 1 (uno) al 10 (diez), aprobando con un mínimo de 6 (seis)).
- El estudiante que no apruebe alguna de las instancias de evaluación, tendrá al menos una instancia de recuperación.
- La calificación se expresa en número entero y en caso de promedios con decimales se redondeará al valor más próximo. La nota promedio de las instancias de evaluación aprobadas así obtenida será la calificación definitiva de aprobación directa.

Condición de Libre

No cumplió con las actividades prácticas y cuenta con menos del 75% de las asistencias a las clases.

Condición de Abandono

Asistencia menor del 75%. No vino nunca o sólo a las primeras clases teóricas y de las actividades de formación práctica.

Condición de Regular

La condición de regular se alcanza mediante la aprobación de 4 trabajos prácticos. La calificación de los trabajos prácticos se determina sobre la base de los entregables que se mencionan más arriba.

Condición de Aprobación Directa

La condición de aprobación directa se alcanza mediante el cumplimiento de la condición de regular más la aprobación de un coloquio grupal al final del cursado de los trabajos prácticos elaborados y la aprobación de tres cuestionarios cuya evaluación será presencial y mediado por la tecnología (Aula Virtual). El coloquio tendrá una calificación de aprobado / no aprobado. La calificación final de la aprobación directa será el promedio de las calificaciones obtenidas en los TPs presentados y los cuestionarios.

15. Modalidad de examen

El examen final es de carácter integrador cubriendo todos los temas propuestos por el programa analítico de la materia. Se evaluará mediante coloquio de los trabajos prácticos presentados durante el cursado más un cuestionario integrador cuya evaluación será presencial y mediado por la tecnología (Aula Virtual).

16. Recursos necesarios

Los recursos necesarios para el dictado de las clases teóricas-prácticas son:

1. Aulas con PC con sistema operativo GNU/Linux, preferentemente Ubuntu.
2. IDE de desarrollo Arduino con bibliotecas para los microcontroladores STM32.
3. Conexión a internet para utilizar la plataforma ROS Development Studio (ROSDS) <https://www.theconstructsim.com/>.
4. Robot educativo EduRoMAA (disponible en el CIII).
5. Robot experimental RoMAA (disponible en el CIII).

Anexo I: Plantel docente de la asignatura			
Titular	Especifique Nombre y Apellido completo.	Dedicación:	Especifique la cantidad de dedicaciones.
Asociado	Especifique Nombre y Apellido completo.	Dedicación:	Especifique la cantidad de dedicaciones.
Adjunto:	Gonzalo Fernando Perez Paina David Alejandro Gaydou	Dedicación:	DE DE
Jefe de Trabajos Prácticos	Diego Gonzalez Dondo	Dedicación:	DE
Auxiliar de 1ra.	Especifique Nombre y Apellido completo.	Dedicación:	Especifique la cantidad de dedicaciones.
Auxiliar de 2da.	Especifique Nombre y Apellido completo.	Dedicación:	Especifique la cantidad de dedicaciones.

FIRMA (Jefe o encargado de cátedra).

Anexo II: Cronograma de clases/trabajos prácticos/evaluaciones (por comisión)

COMISIÓN: Indique la comisión.

Nro. de Semana	Fecha	Tema	Tipo de Actividad
1	Indique la fecha	Describa el tema trabajado	Seleccione el tipo de actividad.

FIRMA (de cada docente que conforman la comisión).