

205059 - Robots Mòbils

Unitat responsable: 205 - ESEIAAT - Escola Superior d'Enginyeries Industrial, Aeroespacial i Audiovisual de Terrassa

Unitat que imparteix: 707 - ESAII - Departament d'Enginyeria de Sistemes, Automàtica i Informàtica Industrial

Curs: 2017

Titulació: MÀSTER UNIVERSITARI EN ENGINYERIA INDUSTRIAL (Pla 2013). (Unitat docent Optativa)
MÀSTER UNIVERSITARI EN ENGINYERIA AERONÀUTICA (Pla 2014). (Unitat docent Optativa)

Crèdits ECTS: 3 Idiomes docència: Anglès

Professorat

Responsable: Rita Maria Planas

Objectius d'aprenentatge de l'assignatura

Hores totals de dedicació de l'estudiantat

| | | | |
|----------------------|-----------------------------|-----|--------|
| Dedicació total: 75h | Hores grup gran: | 27h | 36.00% |
| | Hores grup mitjà: | 0h | 0.00% |
| | Hores grup petit: | 0h | 0.00% |
| | Hores activitats dirigides: | 0h | 0.00% |
| | Hores aprenentatge autònom: | 48h | 64.00% |

Continguts

| | |
|---------------------------------|---|
| tÃ-tol catalÃ | Dedicació: 75h Grup gran: 27h Aprenentatge autònom: 48h |
| Descripció: contingut catalÃ | |

205059 - Robots Mòbils

Bibliografia

Bàsica:

Siegwart, R.; Nourbakhsh, I.R.; Scaramuzza, D. Introduction to autonomous mobile robots [en línia]. 2nd ed. Cambridge: MIT Press, cop. 2011 [Consulta: 16/11/2016]. Disponible a: <http://site.ebrary.com/lib/upcatalunya/docDetail.action?docID=10453037>. ISBN 9780262015356.

Ollero Baturone, A. Robótica: manipuladores y robots móviles. Barcelona: Marcombo Boixareu, [2005]. ISBN 8426713130.

Complementària:

Siciliano, B.; Khatib, O. Springer handbook of robotics [en línia]. Berlin: Springer, cop. 2008 [Consulta: 16/11/2016]. Disponible a: <http://dx.doi.org/10.1007/978-3-540-30301-5>. ISBN 9783540239574.