

220135 - Fonaments de Robòtica

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

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

Curs: 2018

Titulació: GRAU EN ENGINYERIA DE DISSENY INDUSTRIAL I DESENVOLUPAMENT DEL PRODUCTE (Pla 2010). (Unitat docent Optativa)
 GRAU EN ENGINYERIA ELÈCTRICA (Pla 2009). (Unitat docent Optativa)
 GRAU EN ENGINYERIA MECÀNICA (Pla 2009). (Unitat docent Optativa)
 GRAU EN ENGINYERIA QUÍMICA (Pla 2009). (Unitat docent Optativa)
 GRAU EN ENGINYERIA DE SISTEMES AUDIOVISUALS (Pla 2009). (Unitat docent Optativa)
 GRAU EN ENGINYERIA DE TECNOLOGIA I DISSENY TÈXTIL (Pla 2009). (Unitat docent Optativa)
 GRAU EN ENGINYERIA EN TECNOLOGIES INDUSTRIALS (Pla 2010). (Unitat docent Optativa)
 GRAU EN ENGINYERIA EN TECNOLOGIES AEROESPACIALS (Pla 2010). (Unitat docent Optativa)
 GRAU EN ENGINYERIA EN VEHICLES AEROESPACIALS (Pla 2010). (Unitat docent Optativa)

Crèdits ECTS: 3 Idiomes docència: Anglès

Professorat

Responsable: Rita Maria Planas

Altres: Jan Pascual

Objectius d'aprenentatge de l'assignatura

Hores totals de dedicació de l'estudiantat

Dedicació total: 75h	Hores grup gran:	30h	40.00%
	Hores grup mitjà:	0h	0.00%
	Hores grup petit:	0h	0.00%
	Hores activitats dirigides:	0h	0.00%
	Hores aprenentatge autònom:	45h	60.00%

220135 - Fonaments de Robòtica

Continguts

títol català	Dedicació: 7h 30m Grup gran/Teoria: 3h Aprentatge autònom: 4h 30m
Descripció: contingut català	
títol català	Dedicació: 15h Grup gran/Teoria: 6h Aprentatge autònom: 9h
Descripció: contingut català	
títol català	Dedicació: 12h 30m Grup gran/Teoria: 5h Aprentatge autònom: 7h 30m
Descripció: contingut català	
títol català	Dedicació: 35h Grup gran/Teoria: 14h Aprentatge autònom: 21h
Descripció: contingut català	
títol català	Dedicació: 5h Grup gran/Teoria: 2h Aprentatge autònom: 3h
Descripció: contingut català	

220135 - Fonaments de Robòtica

Bibliografia

Bàsica:

Corke, Peter I. Robotics, vision and control : fundamental algorithms in Matlab. 1st ed. New York: Springer, 2011. ISBN 9783642201431.

Craig, John J. Introduction to robotics : mechanics and control. 3rd ed. Upper Saddle Hall: Pearson Educacion Internacional, cop. 2005. ISBN 0201543613.

RAPID Reference Manual. System Data Types and Routines On-line [en línia]. Västeras: ABB Robotics Products AB, [2013?] Disponible a: <http://rab.ict.pwr.wroc.pl/irb1400/datasys_rev1.pdf>.

Complementària:

Fu, K. S; González, Rafael C; Lee, C.S.G. Robótica : Control, detección, visión e inteligencia. Madrid: McGraw-Hill, 1988. ISBN 8476152140.

Saha, S. K. Introducción a la robótica. México: McGraw-Hill, 2010. ISBN 9786071503138.