

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: 2019

Titulació: MÀSTER UNIVERSITARI EN ENGINYERIA ESPACIAL I AERONÀUTICA (Pla 2016). (Unitat docent Optativa)
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/Teoria: 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.