



UNIVERSIDAD
NACIONAL DE CUYO

> 2013
AÑO DEL BICENTENARIO DE LA
ASAMBLEA GENERAL CONSTITUYENTE
DE 1813



FACULTAD DE INGENIERIA
en acción continua...

Facultad de Ingeniería - Universidad Nacional de Cuyo			
P1- PROGRAMA DE ASIGNATURA			
Asignatura:	ROBÓTICA I I (Cód. 247)		
Profesor Adjunto	Roberto HAARTH		
Carrera:	Ingeniería en Mecatrónica		
Año: 2013	Semestre: 10	Horas Semestre: 60	Horas Semana: 4

Robótica II es una asignatura de la carrera de Ingeniería en Mecatrónica encuadrada dentro de las denominadas tecnologías aplicadas. Es la base para el diseño, desarrollo y control de robots manipuladores y móviles. Su inclusión en la currícula de la carrera contribuye a la formación integral del alumno de forma tal que adquiera los contenidos necesarios para que en su futuro profesional, como Ingeniero en Mecatrónica se comporte con sentido crítico e innovador en la problemática particular de los sistemas robóticos y presente respuestas originales con alternativas eficientes de solución en la toma de decisiones profesionales.

OBJETIVOS

Objetivos Principales

- Conocer los fundamentos, técnicas y herramientas aplicadas en el análisis cinemático y dinámico, diseño y operación de robots manipuladores y robot móviles
- Establecer criterios y métodos para la proyección de soluciones robotizadas industriales

Objetivos Particulares

En conocimientos:

- Desarrollar la formación académica necesaria para conocer las etapas del análisis, diseño, construcción e implementación de robots industriales.
- Introducir y desarrollar el uso de herramientas de modelado de entornos robotizados como proceso de capacitación y entrenamiento en la implantación de robots manipuladores y robots móviles.
- Implementar modelos dinámicos de comportamiento y condiciones de operación.
- Desarrollar alternativas de solución en operación y control de sistemas robotizados.

En aptitudes, ser capaz de:

- Reconocer y comprender estructuras mecánicas, electrónicas y lógicas de los robots.
- Plantear y resolver problemas de diseño cinemático y dinámico de sistemas robotizados.
- Aplicar ecuaciones del modelado dinámico Lagrange-Euler, formulación Newton-Euler
- Determinar posiciones, trayectorias de movimientos y control en posición y en velocidad.
- Diseñar soluciones lógicas y matemáticas de operación y control.
- Diseñar soluciones de aplicación industrial en las instalaciones automatizadas con sistemas robotizados.

CONTENIDOS

UNIDAD 1. INTRODUCCIÓN A LA DINÁMICA DE ROBOT

- 1.1 Distribución de masas en los eslabones.
- 1.2 Sistemas de accionamiento, transmisión y reducción. Tipos y comportamiento dinámico.
- 1.3 Elementos de adquisición y acción en Robot industriales. Características.

UNIDAD 2. MODELO DINÁMICO



UNIVERSIDAD
NACIONAL DE CUYO

2013
AÑO DEL BICENTENARIO DE LA
ASAMBLEA GENERAL CONSTITUYENTE
DE 1813



FACULTAD DE INGENIERIA
en acción continua...

- 2.1 Caracterización de los modelos dinámicos. Modelo Dinámico directo e inverso. Generalización del modelo para n articulaciones.
- 2.2 Modelos dinámicos de robots manipuladores serie. Formulación de Lagrange.
- 2.3 Modelo dinámico. Formulación de Newton-Euler. Ecuaciones del movimiento.
- 2.4 Modelo dinámico en variables de estado.
- 2.5 Modelo dinámico en el espacio de la tarea.

UNIDAD 3. SIMULACION Y CONTROL DINAMICO

- 3.1 Simulación dinámica de los movimientos del Robot
- 3.2 Plataformas de CAD orientadas a robótica.
- 3.3 Comando de robots manipuladores. Estructuras clásicas y avanzadas.
- 3.4 Control Monoarticular y Multiarticular. Esquemas de control.
- 3.4 Control Adaptativo. Modelo de referencia (MRAC).
- 3.5 Estructuras de comando Robusta/Optima.

UNIDAD 4. ROBOTICA MOVIL

- 4.1 Robótica móvil. Clasificación.
- 4.2 Estructuras de control robusto de Robot móviles
- 4.3 Arquitecturas de control de navegación. Aplicaciones.

UNIDAD 5. ROBOT ESPECIALES y DE SERVICIO

- 5.1 Robots complejos, flexibles y paralelos.
- 5.2 Robots andadores y antropomórficos
- 5.3 Robots submarinos, aéreos y espaciales.
- 5.4 Aplicaciones de servicio. Robots en agricultura, construcción, medicina, robots asistenciales y robots de distracción.

METODOLOGÍA DE ENSEÑANZA

La metodología de enseñanza se basa en la aplicación de aspectos básicos del aprendizaje constructivo, estrategias de implementación poniendo énfasis en las ideas conceptuales, la innovación y creatividad, el uso de herramientas modernas de enseñanza, y aplicaciones que fortalezcan la acumulación de experiencias enriquecedoras empleando estrategias modernas en el desarrollo de clases participativas, motivadoras, generación de temas de discusión, planteo de situaciones problemáticas que generen el debate en la búsqueda de alternativas de soluciones factibles y lógicas. Se emplearán herramientas de electrónica, mecánica y el soporte informático para el desarrollo de soluciones en un proyecto integrador de conocimientos específicos de la asignatura.

La modalidad para desarrollar las actividades se basa en el planteo de situaciones, análisis, búsqueda de alternativas de diseño, inventiva y tecnologías de implementación con fuerte apoyo en la bibliografía como sustento conceptual. Las clases tienen carácter teórico-práctico. Los fundamentos conceptuales se desarrollan primero en la teoría para dar paso a las aplicaciones prácticas con fuerte énfasis en la ejercitación, con desarrollo de trabajos prácticos.

Una carpeta de Trabajos Prácticos es el resultado del desarrollo del alumno durante el cursado, que incluye problemas a desarrollar en clase y otros de trabajo individual en horario no presencial, con el fin de estimular el razonamiento y el pensamiento crítico como procesos inherentes en la construcción de conocimientos.

La carpeta de trabajos prácticos aprobada por el docente forma parte de las condiciones para obtener la regularidad de la asignatura.

El uso de software específico permite visualizar ejemplos, situaciones conceptuales y la simulación de alternativas tecnológicas de implementación que exceden en tiempo y recursos la realidad permitiendo probar y ensayar una variedad de situaciones, estimulando la creatividad e inventiva. Por ser una asignatura que imparte conceptos nuevos y utiliza contenidos desarrollados con anterioridad (ciclo básico) presenta vinculaciones con otras asignaturas que en conjunto, sirven para el desarrollo de aplicaciones en



UNIVERSIDAD
NACIONAL DE CUYO

> 2013
AÑO DEL BICENTENARIO DE LA
ASAMBLEA GENERAL CONSTITUYENTE
DE 1813



FACULTAD DE INGENIERIA
en acción continua...

la Ingeniería en Mecatrónica. Un proyecto integrador reúne estos elementos permitiendo al alumno el desarrollo e implementación de soluciones mecánicas de incidencia directa en su formación profesional.

Este trabajo se realiza en grupo, con el seguimiento y orientación continua de los docentes de la asignatura. Esto estimula el trabajo colaborativo y el sentido de pertenencia hacia un objetivo común. Se acepta de igual modo que los trabajos prácticos se desarrollen en grupo.

El método de aprobación del proyecto integrador considera, por un lado, que el mismo funcione según los objetivos y consignas definidas, y por otro lado, se realice una efectiva transferencia de conocimientos y experiencias a través de la exposición oral presencial y divulgación mediante la presentación de un informe escrito que se anexa a la carpeta de trabajos prácticos.

Todas las pautas de implementación y requerimientos de cursado, exámenes, trabajos prácticos y proyecto integrador se establecen al inicio del ciclo lectivo.

Actividad	Carga horaria por semestre
Teoría y resolución de ejercicios simples	30
Formación práctica	
Formación Experimental – Laboratorio	15
Formación Experimental - Trabajo de campo	00
Resolución de problemas de ingeniería	00
Proyecto y diseño	15
Total	60

BIBLIOGRAFÍA

Bibliografía básica

Autor	Título	Editorial	Año	Ejemplares en Biblioteca	Unid. Prog
J. Angulo	Robótica Práctica. Tecnologías y Aplicaciones.	Paraninfo	1986	1	1-2
M. Groover, Weiss Nagel & N. Odrey	Robótica Industrial. Tecnología, Programación y Aplicaciones.	McGraw-Hill	1989	1	3-4
W. Bolton	Instrumentación y control Industrial.	Paraninfo	1996	1	
F. Cembranos Nistal	Sistemas de Control Secuencial.	Thomson	2002	1	2-3
R. Mott	Diseño de elementos de máquinas.4°ed.	Pearson	2006	1	1
W. Bolton	Sistemas de control electrónico en la ing. mecánica y eléctrica. (3°ed.	Alfaomega	2006	1	2-3
Maloney Timothy	Electrónica Industrial Moderna. 5°ed.	Pearson	2006	1	2-3
A. Barrientos et all	Fundamentos de Robótica.	McGraw-Hill	2007		1-2-3-5
Ollero Baturone	Robótica. Manipuladores y robot móviles	Alfaomega	2007	1	2-3-4

Bibliografía complementaria

Autor	Título	Editorial	Año	Ejemplares en Biblioteca	Unid. Prog
F. Torres Medina	Robot y Sistemas sensoriales. Ed.	Pearson	2002		1-2-3
R. Kelly & V.	Control de Movimientos de Robot	Pearson	2003		2-3



UNIVERSIDAD
NACIONAL DE CUYO

> 2013
AÑO DEL BICENTENARIO DE LA
ASAMBLEA GENERAL CONSTITUYENTE
DE 1813



FACULTAD DE INGENIERIA
en acción continua...

Santibañez	Manipuladores.				
J. Angulo Usategui et all	Introducción a la Robótica.	Paraninfo.	2005		1-2
M. Gomez et all	Teleoperación y Telerrobótica.	Prentice Hall	2006		1-2
J. Graig	Robótica.	Pearson	2006		2-3
B. Ollero	Robótica	Alfaomega	2007		2-3-5

EVALUACIONES (S/ Ord. 108-10_CS)

Para obtener la **condición de regularidad** en la asignatura, el alumno deberá cumplir con:

- Asistencia igual o mayor al 75 % de las clases teórico-prácticas.
- Aprobación de dos (2) instancias de evaluación parcial incluyendo los recuperatorios.
- Presentación y aprobación de un proyecto integrador.
- Presentar la carpeta de trabajos prácticos.

Las dos (2) evaluaciones parciales son de carácter teórico-práctico. Se realizan en función de los contenidos de las unidades de programa y trabajos prácticos realizados. Se toman en las fechas previstas con anticipación según el calendario indicado en la planificación de la cátedra (documento indicado como P2). Se evalúa la capacidad de aplicar conceptos y conocimientos aplicados, al mismo tiempo que se motiva al alumno a mejorar su capacidad de comunicación escrita. Las evaluaciones parciales tienen su correspondiente recuperatorio en igualdad de condiciones que la evaluación parcial que desaprobó. Cada evaluación parcial se aprueba con un mínimo de 60 puntos sobre un total de 100. Si el puntaje es menor a 60 puntos, el alumno deberá recuperar el parcial correspondiente.

Solo se permite tener desaprobado un (1) parcial para tener derecho a rendir la instancia de recuperación global que contiene todos los contenidos dados en los dos (2) parciales rendidos. El alumno que rinde la única evaluación global escrita se aprueba con 60 puntos. Esta evaluación global no tiene recuperatorio, es de carácter eliminatória y definitiva. Los resultados de las evaluaciones parciales se entregan siempre antes de la evaluación parcial siguiente, con un plazo mínimo de una (1) semana. En todos los casos (evaluación parcial o global) se otorga a los alumnos la posibilidad de revisar los errores cometidos con el apoyo de los docentes. Si el alumno lo solicita se le entregará copia del examen, según indica la ordenanza N°108/2010.CS.UNCuyo.

La suma de las condiciones indicadas (asistencia 75%, exámenes parciales, proyecto y carpeta de trabajos prácticos) otorga al alumno la regularidad de la asignatura. Las instancias indicadas para obtener la regularidad de la asignatura son válidas para todos los alumnos de la institución, regulares y recursantes. En el caso de tener alumnos de otras instituciones del país o del extranjero, el director/a de la carrera será quien determinará las condiciones de ese alumno/a a fin de obtener la regularidad y aprobación final de la asignatura, según las condiciones que establezcan los convenios y/o acuerdos que dieron validez a la incorporación del alumno/a al cursado de la asignatura.

