

Robots Móviles
Temas Selectos de Mecatrónica I y II (3089 y 3090)
Temas Selectos de Programación I y II (1964 y 3098)

DR. MARCO NEGRETE
marco.negrete@ingenieria.unam.edu
FI-UNAM 2025-2

MODALIDAD: PRESENCIAL

Objetivos del curso:

- Aprender los conceptos básicos para operar un robot móvil autónomo
- Implementar dichos conceptos en un ambiente simulado
- Familiarizar al estudiante con la plataforma ROS

Contenido

1. Introducción y Generalidades

- 1.1. Componentes básicos de un robot móvil
- 1.2. Herramientas de software para desarrollo de robots móviles.

2. Planeación de movimientos

- 2.1. El problema de la planeación de movimientos
- 2.2. Celdas de ocupación y diagramas de Voronoi
- 2.3. Planeación de rutas mediante búsqueda en grafos
- 2.4. Control para seguimiento de rutas
- 2.5. Evasión de obstáculos

3. Mapeo y localización

- 3.1. Localización por filtro de Kalman extendido
- 3.2. Localización mediante filtros de partículas
- 3.3. Mapeo y localización simultáneos

4. Conceptos básicos de visión artificial

- 4.1. Imágenes RGB y RGB-D
- 4.2. Espacios de color
- 4.3. Operadores morfológicos: dilatación, erosión, cierre y apertura
- 4.4. Segmentación por color y profundidad

5. Introducción a las redes neuronales

- 5.1. Modelo de un perceptrón
- 5.2. Backpropagation
- 5.3. Reconocimiento mediante redes neuronales artificiales

6. Conceptos básicos de manipulación

- 6.1. Movimiento de cuerpo rígido
- 6.2. Cinemática directa
- 6.3. Cinemática inversa

7. Herramientas para interacción humano-robot

- 7.1. Síntesis de voz con Festival
- 7.2. Reconocimiento de voz con CMU Sphinx

Los temas cubiertos en el curso son una introducción a las líneas de investigación del Laboratorio de Biorrobótica de la Facultad de Ingeniería. En el siguiente enlace se encuentran varios videos sobre los proyectos que desarrollamos:

<https://www.youtube.com/@BioroboticsUNAM/videos>

<https://www.youtube.com/@marconegrete7208/videos>

Bibliografía

- Howie Choset, Principles of Robot Motion. The MIT Press, 2005.
- Ronald C. Arkin. Behavior-Based Robotics. The MIT Press 1998.
- J. Jones, Robot Programming, A Practical Guide to Behavior Robotics, .McGraw-Hill, 2004
- Sebastian Thrun. Probabilistic Robotics. The MIT Press 2005.
- Jean-Claude Latombe. Robot Motion Planning. Kluwer Academic Publisher, 1991

Evaluación

- | | |
|-------------|-----|
| • Exámenes | 30% |
| • Prácticas | 40% |
| • Proyecto | 10% |
| • Tareas | 20% |

Horario:

Martes y Jueves de 15:00 a 17:00 hrs.

Dinámica para las clases:

Las prácticas se llevarán a cabo empleando simuladores. Para ello se manejará un repositorio en GitHub donde los estudiantes deberán subir los códigos de sus prácticas. Todas las prácticas y varias tareas consisten en plantillas de código que se deberán completar para implementar los algoritmos vistos en clase.

El repositorio a utilizar se puede consultar en:

<https://github.com/mnegretev/Mobile-Robots-2025-2>

Para la organización del curso se usará Google Classroom. Previo al inicio del curso, se enviará invitación a todos los alumnos inscritos mediante correo electrónico.

Conocimientos Previos:

Se recomienda que los estudiantes tengan nociones en el uso de:

- Sistema operativo Ubuntu
- Lenguajes de programación Python y C++
- Software de control de versiones Git

Un conocimiento a nivel introductorio es suficiente para el curso.