

GUÍA DOCENTE DE **MODELOS Y TÉCNICAS PARA EL DISEÑO DE COMPORTAMIENTOS DE ROBOTS AUTÓNOMOS** (63533)

DOCTORADO INGENIERÍA INFORMÁTICA Y COMPUTACIÓN

Profesores

Miguel Angel Cazorla Quevedo
María Isabel Alfonso Galipienso

Curso académico

2008/09

Objetivos del curso

Conocer los métodos elementales de estimación bayesiana aplicada a robótica
Conocer y saber aplicar técnicas de exploración y mapeado multirobot

Temario

Estimación bayesiana
Multirobots

Metodología

Clases teóricas y prácticas
Clase magistral

Evaluación

Evaluación continua
Realización de prácticas

Recursos

Manual de Player/Stage <http://hdl.handle.net/10045/11427>

Presentación de teoría: <http://hdl.handle.net/10045/12552>

Prácticas: <http://hdl.handle.net/10045/12553>

Referencias

* Thrun, Burgard, Fox. Probabilistic Robotics. MIT Press, 2005. Cap. 1,2,3.

* Papoulis, Pillai. Probability, Random Variables and Stochastic Process. McGraw-Hill, 2002.
Cap. 4,5,6.

* Alessandro Farinelli, Luca Iocchi, Daniele Nardi. Multirobot Systems: A Classification Focused on Coordination. IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics, Oct 2004

* Jakob Fredslund, Maja J Mataric. A General Algorithm for Robot Formations Using Local Sensing and Minimal Communication. In IEEE Transactions on Robotics and Automation, Special Issue on Multi Robot Systems, 18(5):837-846, October 2002

* W. Burgard, M. Moors, C. Stachniss, F. Schneider. Coordinated Multi-Robot Exploration. IEEE Transactions on Robotics 21(3), 2005

* Andreas Kolling, Stefano Carpin. Multirobot Cooperation for Surveillance of Multiple Moving Targets ? A New Behavioral Approach. IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2006