



PLAN DE ESTUDIOS (PE): Maestría en Ciencias de la Electrónica, Opción en Automatización

ÁREA: Mecatrónica

ASIGNATURA: Mecatrónica Avanzada

CÓDIGO: MCEA-21602

CRÉDITOS: 6

FECHA: 30 de septiembre de 2017



1. DATOS GENERALES

Nivel Educativo	Maestría
Nombre del Plan de Estudios	Maestría en Ciencias de la Electrónica, Opción en Automatización
Modalidad Académica	Presencial
Nombre de la Asignatura	Mecatrónica Avanzada
Ubicación	Facultad de Ciencias de la Electrónica, Edificio FCE6, primer piso. 18 sur y Av. San Claudio, Col. Jardines de San Manuel, Ciudad Universitaria. Puebla, Puebla 72570.
Correlación:	
Asignaturas Precedentes	Mecatrónica
Asignaturas Consecuentes:	Ninguna
Conocimientos, habilidades, actitudes, y valores previos:	<p>Conocimientos:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Esquemas de control de fuerza, impedancia y visual servoing. Sistemas digitales embebidos. <p>Habilidades:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Diseño y desarrollo de sólidos en AutoCad y SolidWork. <p>Actitudes:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Trabajar en equipo, adaptarse al grupo de alumnos e investigadores del posgrado, auto-didacta y tener iniciativa. <p>Valores:</p> <ul style="list-style-type: none"> ■ Ser respetuoso, disciplinario y tolerante; actuar con ética y profesionalismo.



2. CARGA HORARIA DEL ESTUDIANTE

Concepto	Horas de Período		Total de horas por período	Créditos
	Teoría	Práctica		
Horas: teoría y práctica	90	0	90	6
Total	90	0	90	6
16 horas corresponde a un crédito.				

3. REVISIONES Y ACTUALIZACIONES

Autores	Dr. J. Fernando Reyes Cortés
Fecha de diseño	
Fecha de aprobación por parte de la academia del área	15 de diciembre de 2017
Fecha de aprobación por parte de CDESCUA	
Fecha de revisión del Secretario Académico	
Revisores	Academia Posgrado
Sinopsis de la revisión y/o actualización	Se actualizó contenido y bibliografía complementaria.

4. PERFIL DESEABLE DEL PROFESOR PARA IMPARTIR LA ASIGNATURA

Disciplina Profesional	Robótica y Control
Nivel Académico	Doctor en Ciencias
Experiencia Docente	20 años
Experiencia profesional	35 años



5. OBJETIVOS

Mecatrónica Avanzada es una materia optativa que pertenece al segundo semestre del Plan de Estudios de la Maestría en Ciencias de la Electrónica, Opción en Automatización de la Facultad de Ciencias de la Electrónica en la Benemérita Universidad Autónoma de Puebla. La naturaleza del curso es teórica-práctica, con un valor de 6 créditos, 80 horas clase (40 horas de teoría y 40 horas prácticas), repartidas en 20 semanas, 4 horas por semana. Este curso pretende proporcionar al estudiante de las herramientas científicas de la mecatrónica para analizar y diseñar nuevos esquemas de control de fuerza, impedancia y visual servoing.

Los objetivos fundamentales del presente curso se encuentran en proporcionar las bases científicas y tecnológicos; modelado dinámico cartesiano, diseño de esquemas de control de fuerza, impedancia y visual servoing. A continuación se describen los objetivos planteados en este curso de posgrado.

5.1 Objetivo General

Proporcionar a los alumnos los conocimientos teóricos y prácticos para adquirir una formación científica integral de alta calidad en el control de robots manipuladores, tal que, les permita analizar, diseñar e implementar proyectos científicos, así como innovar aspectos tecnológicos de la automatización. La meta sustantiva que se pretende en el presente curso, es formar recursos humanos con conocimientos y habilidades científicos y tecnológicos sólidos en el campo de la mecatrónica, para que sean competitivos a nivel nacional e internacional, a través de la generación del conocimiento usando procesos continuos de investigación, enfocados a la innovación, desarrollo tecnológico y automatización de procesos.

Para cubrir el objetivo general, se han contemplado los siguientes objetivos particulares:

5.2 Objetivos particulares

- Esquemas de control de fuerza.
- Control de impedancia mecánica (rigidez, viscosidad e inercial).
- Visual servoing (configuración cámara en mano y cámara fija).

6. REPRESENTACIÓN GRÁFICA DE LA ASIGNATURA

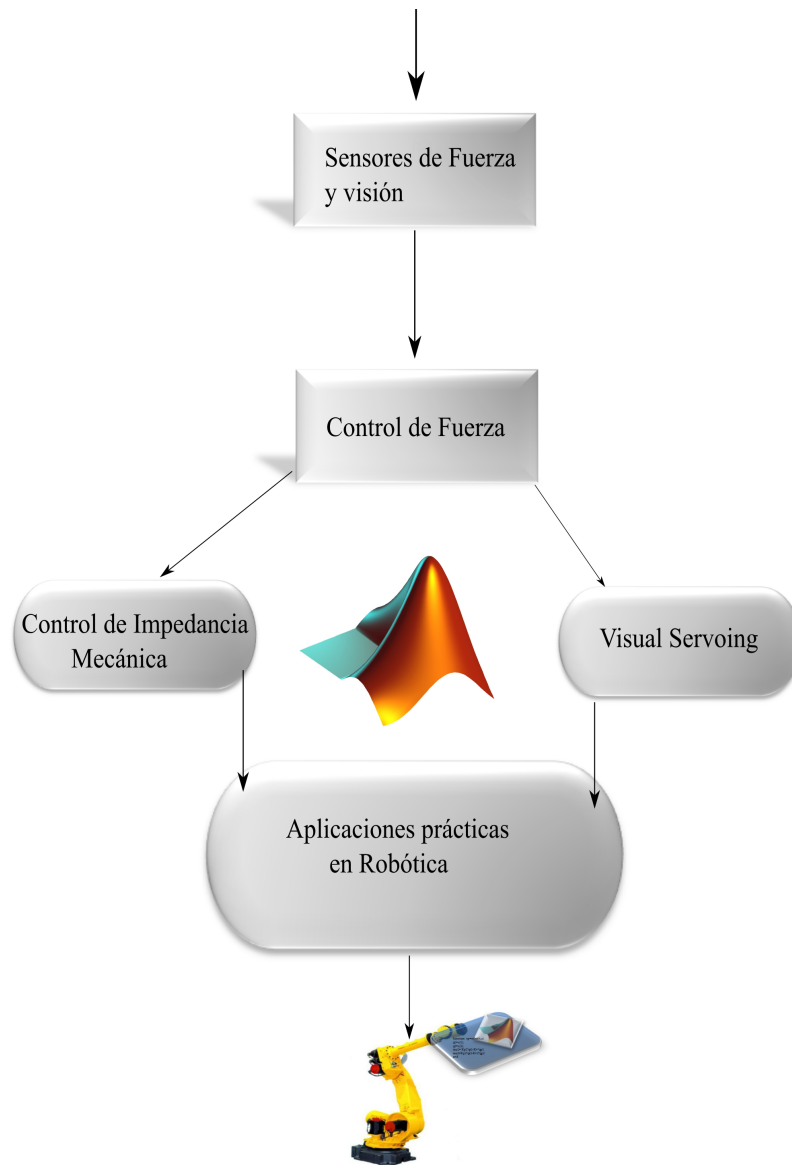


Figura 1: Representación gráfica de la asignatura de Mecatrónica Avanzada.



7. CONTENIDO

Unidad	Objetivo específico	Contenido Temático/Actividades de aprendizaje	Bibliografía	
			Básica	Complementaria
1. Control de fuerza	Presentar los esquemas de control de fuerza.	1.1 Sensores de fuerza 1.1.1 Sensores de fuerza 1.1.2 Modelos de sensores de fuerza 1.1.3 Sensor de fuerza/torque ATI FT Gamma SI-130-10 1.1.4 Unidades hápticas 1.1.5 Modelado de entornos de interacción 1.2 Control híbrido de posición/fuerza 1.3 Control de interacción 1.4 Control de fuerza-posición unificado 1.5 Control paralelo de posición/fuerza. 1.6 Control de fuerza implícito 1.7 Control de fuerza explícita 1.8 Simulación de esquemas de control de fuerza 1.9 Aspectos experimentales y prácticos de control de fuerza	Reyes (2012)	Spong, Hutchinson and Vidyasagar. (2006), Kelly y Santibañez (2003), Reyes (2013)



Unidad	Objetivo específico	Contenido Temático/Actividades de aprendizaje	Bibliografía	
			Básica	Complementaria
2. Control de Impedancia	Presentar los esquemas de control de impedancia.	2.1 Control de impedancia mecánica 2.1.1 Control de impedancia saturado 2.1.2 Control de impedancia acotado 2.1.3 Control de impedancia no acotado 2.2 Control de rigidez 2.2.1 Control de rigidez saturada 2.2.2 Control de rigidez acotado 2.2.3 Control de rigidez no acotado 2.3 Control de viscosidad y amortiguamiento 2.3.1 Control de viscosidad saturada 2.3.2 Control de viscosidad acotado 2.3.3 Control de viscosidad no acotado 2.4 Control inercial 2.3.1 Control inercial saturado 2.3.2 Control inercial acotado 2.3.3 Control inercial no acotado	Reyes (2012)	Reyes (2013), Spong, Hutchinson and Vidyasagar. (2006), Kelly y Santibañez (2003)



Unidad	Objetivo específico	Contenido Temático/Actividades de aprendizaje	Bibliografía	
			Básica	Complementaria
3. Visual servoing	Presentar los esquemas de visual servoing.	<p>3.1 Modelado del sistema de visión</p> <p>3.1.1 Modelo de la imagen</p> <p>3.1.2 Procesamiento de imágenes</p> <p>3.1.3 Cálculo de centroides</p> <p>3.1.4 Segmentación de vértices y rasgos distintivos de la imagen</p> <p>3.1.5 Transformaciones de escalamiento y perspectiva</p> <p>3.1.6 Aberraciones ópticas</p> <p>3.2 Configuración cámara fija</p> <p>3.2.1 Modelo de configuración cámara fija</p> <p>3.2.2 Control saturado con información visual</p> <p>3.2.3 Control no acotado con información visual</p> <p>3.3 Configuración cámara en mano</p> <p>3.3.1 Modelado de la configuración cámara en mano.</p> <p>3.3.2 Control saturado con información visual</p> <p>3.3.3 Control no acotado con información visual</p> <p>3.4 Configuración mixta cámara en mano y cámara fija</p> <p>3.4.1 Control mixto visual saturado</p> <p>3.4.2 Control mixto visual acotado</p> <p>3.4.3 Control mixto visual no acotado</p>	Reyes (2012)	Spong, Hutchinson and Vidyasagar. (2006)



8. CONTRIBUCIÓN DEL PROGRAMA DE ASIGNATURA AL PERFIL DEL EGRESO

Asignatura	Perfil de egreso		
	Conocimientos	Habilidades	Actitudes y valores
Mecatrónica Avanzada	<p>Esquemas de control cartesiano (fuerza, impedancia y visual servoing)</p> <p>Sensores de fuerza y visión</p> <p>Propiedades matemáticas del modelo dinámico cartesiano</p> <p>Control de fuerza</p> <p>Control de impedancia</p> <p>Visual servoing</p>	<p>Capacidad para mejorar o perfeccionar la solución de problemas del ámbito de la automatización</p> <p>Potencial para resolver y mejorar problemas teóricos y prácticos</p> <p>Armonía para trabajar en equipo</p> <p>Toma de decisiones asertivas en el planteamiento, solución y ejecución de procesos con servomecanismos</p>	<ul style="list-style-type: none"> ■ Comportamiento humanista ■ Persona ética ■ Respeto y compromiso ■ Cuidado del entorno ambiental ■ Responsable ■ Disciplinario ■ Autodidacta ■ Iniciativa ■ Formalidad ■ Dominio del lenguaje técnico del área de automatización (magnífica redacción del idioma castellano)



9. DESCRIBA CÓMO LOS EJES TRANSVERSALES CONTRIBUYAN AL DESARROLLO DE LA ASIGNATURA

Ejes transversales	Contribución con la asignatura
Formación humana y social	Compromiso y responsabilidad con los diferentes sectores de la sociedad a incrementar no sólo la calidad de vida, también a proponer propuestas para mejorar nuestro entorno.
Desarrollo de habilidades en el uso de las tecnologías de la información y la comunicación	Detectar y plantear problemas del entorno social y ambiental, y su potencial solución a través de los conocimientos que adquiere con el uso de la tecnología y teoría de la automatización.
Desarrollo de habilidades del pensamiento complejo	Con el uso de las ciencias exactas (física y matemáticas) mejora el planteamiento y solución de problemáticas con impacto directo a diferentes sectores de la sociedad.
Lengua extranjera	Manejo adecuado de una segunda lengua para comunicarse y escribir documentos científicos, generalmente inglés.
Innovación y talento universitario	Uso y aplicación del conocimiento del área de automatización para mejorar o adecuar tecnología en bien de la sociedad.
Educación para la investigación	Generar prototipos científicos-didácticos que coadyuven a la enseñanza y transmisión del conocimiento en el área de la automatización.



10. ORIENTACIÓN DIDÁCTICA-PEDAGÓGICA

Estrategias y técnicas de aprendizaje-enseñanza	Recursos didácticos
Estrategia de aprendizaje	Diapositivas de cada sesión de clase, simuladores, videos de experimentos.
Estrategia de enseñanza	Actividades de aprendizaje: análisis de artículos científicos, presentación de trabajos en clase.
Ambientes de aprendizaje	Laboratorio experimental de robótica y control, desarrollo de prácticas, diseño de prototipos didácticos.
Actividades y experiencias de aprendizaje	Presentación de trabajos en foros y simposiums del área de automatización, convivencia con diversos investigadores en el ciclo de de seminarios del posgrado.



11. CRITERIOS DE EVALUACIÓN

Criterios	Porcentaje
Exámenes	40 %
Actividades académicas: tareas, reportes técnicos sobre prácticas de laboratorio y simulación, ejercicios con demostraciones analíticas.	60 %
	Total: 100 %

12. REQUISITOS DE ACREDITACIÓN

De acuerdo al reglamento de procedimientos de requisitos para la admisión, permanencia y egresos de alumnos de la BUAP, en la asignatura de Control Lineal y Servomecanismos de la Maestría en Ciencias de la Electrónica, Opción en Automatización:

Estar inscrito como alumno regular en la Maestría en Ciencias de la Electrónica, Opción en Automatización, adscrita a la Facultad de Ciencias de la Electrónica
Tener asistencia a la asignatura como mínimo del 80 % de las sesiones
La calificación mínima aprobatoria en posgrado es de 7 (siete)
Cumplir con las actividades académicas y cargas de estudio asignadas que señale la Maestría en Ciencias de la Electrónica, Opción en Automatización



13. ACTA DE ACUERDOS

Se anexa copia del acta de la Academia de la Maestría en Ciencias de la Electrónica, Opción en Automatización, así como de la CDESCUA con el Vo. Bo. del Secretario de Investigación y Estudios de Posgrado.



Bibliografía

RAFAEL KELLY Y VÍCTOR SANTIBAÑEZ. “*Control de Movimiento de Robots Manipuladores*”. Pearson Prentice-Hall. 2003.

MARK SPONG, SETH HUTCHINSON AND M. VIDYASAGAR. “*Robot Modeling and Control*”. John Wiley & Sons, Inc. 2006.

FERNANDO REYES. “*Robótica: Control de Robots Manipuladores*”. Grupo Editor Alfaomega, 2012.

FERNANDO REYES. “*MATLAB: Aplicado a Robótica y Mecatrónica*”. Grupo Editor Alfaomega, 2013.

Paquetes de cómputo empelados en el curso:

MATLAB(2017b), <http://www.mathworks.com/>

ARDUINO (2017), <http://www.arduino.cc/>