

Robótica inteligente

TEMARIO

Tema 1

Aproximaciones a la Robótica inteligente

Introducción

Sistemas simbólicos

Sistemas basados en el comportamiento (SBC)

Sistemas híbridos

Tema 2

Navegación de Robots

Introducción

Navegación simbólica

Navegación de inspiración biológica

Tema 3

SLAM

Tema 4

Otras aplicaciones de la robótica

Tema 5

Líneas de investigación

BIBLIOGRAFÍA

BIBLIOGRAFÍA BÁSICA

Arkin, R. C. (1998). Behavior-based robotics. MIT Press

Brooks, R. A. (2003). Flesh and Machines. Vintage

Braitenberg, V. (1984). Vehicles: experiments in synthetic psychology. MIT Press

Choset, H. and Lynch, K.M. and Hutchinson, S. and Kantor, G. and Burgard, W. and Kavraki, L.E. and Thrun, S. (2005). Principles of Robot Motion MIT Press

Connell, J. H. (1990). Minimalist mobile robotics. A colony-style architecture for an artificial creature. Academic Press, inc.

Roland Siegwart, Illah Nourbakhsh, Davide Scaramuzza (2011) - Introduction to Autonomous Mobile Robots, The MIT Press

Curso virtual:

<https://www.edx.org/course/ethx/ethx-amrx-autonomous-mobile-robots-1342>

BIBLIOGRAFÍA DE PROFUNDIZACIÓN

Diard, J. and Bessière, P. and Mazer, E. (2003). A survey of probabilistic models using the bayesian programming methodology as a unifying framework. IEEE-CIRAS.

Johnson-Laird, P. (1988). El ordenador y la mente. Paidós Transiciones.

Horswill, I. (1994). Specialization of perceptual processes. PhD thesis, Massachusetts Institute of Technology.

Mallot, H. A. and Franz, M. A. (2000). Biomimetic robot navigation. Robotics and Autonomous System, 30:133-153.

Mataric, M. (1990). A distributed model for mobile robot environment-learning and navigation. Master's thesis, MIT Artificial Intelligence Laboratory.

DIRECCIONES DE INTERÉS EN EINTERNET

Grupo de Robotica y Sistemas Autónomos (UPV-EHU): <http://www.sc.ehu.es/ccwrobot>