

Bibliografía

1. E. Bayro-Corrochano. Geometric Computing for Wavelet Transforms, Robot Vision, Learning, Control and Action, Springer Verlag, 2010.
2. M.K. Spong and S. Hutchinson and M. Vidyasagar. Robot Dynamics and Control, 2004.
3. John J. Craig, Introduction to Robotics: Mechanics and Control, Addison-Wesley Publishing Company, 3rd Edition, 2003.
4. H. Asada and J. J. Slotine. Robot Analysis and Control. New York, NY: Wiley, 1986.

Criterios de evaluación

Examen 1	33%
Examen 2	33%
Trabajos	34%
Total	100%

Contribución del curso al perfil de egreso del programa

Conocimientos: Métodos matemáticos para modelado y control de robots.

Habilidades: Capacidad de diseñar algoritmos de modelado y control de sistemas robóticos.

Actitudes y valores: Disposición de aprender y adquirir experiencia en desarrollo de algoritmos de modelado y control en robótica.