

<b>CARACTERÍSTICAS DEL CURSO. DOCENCIA (PRIMER AÑO)</b>						
<b>TÍTULO :</b>	Planificación y Robótica					
<b>METODOLÓGICO</b>		<b>OBLIGATORIO</b>		<b>CRÉDITOS (3 al menos en cursos fundamentales)</b>	<b>3</b>	<b>CURSO ACAD.</b> 2001/2002
<b>FUNDAMENTAL</b>	x	<b>OPTATIVO</b>	x			<b>CÓDIGO CURSO</b>
<b>PROPIO</b>		<b>DEL PROGRAMA<sup>1</sup>:</b>	Diseño, análisis y aplicaciones de sistemas inteligentes			
<b>PROFESOR/ES DEL CURSO</b>						
<b>D.N.I.</b>	<b>APELLIDOS Y NOMBRE</b>		<b>DEPARTAMENTO</b>	<sup>2</sup> <b>PROF</b>	<b>ÁREA CO.</b>	<b>CRÉ</b>
24.248.822	Eugenio Aguirre Molina		Ciencias de la Computación e I.A.	C	075	1
75.225.813	Luis Castillo Vidal		Ciencias de la Computación e I.A.	C	075	1
24.165.898	Antonio González Muñoz		Ciencias de la Computación e I.A.	R	075	1
<b>PROFESOR VISITANTE: (ES PRECEPTIVO ADJUNTAR CURRÍCULUM DEL/DE LOS MISMO/S)</b>						
<b>D.N.I.</b>	<b>APELLIDOS Y NOMBRE</b>		<b>UNIVERSIDAD</b>	<b>CRÉDITOS</b>		

<b>BREVE DESCRIPCIÓN DEL CONTENIDO DEL CURSO ( Se sugiere 1 epígrafe por crédito)</b>			
<p>La planificación es el conjunto de procesos que se realizan para obtener un plan de actuación para poder resolver un problema. Normalmente, la planificación está estrechamente relacionada con la robótica, ya que la salida de un proceso de planificación puede ser utilizada por un robot. En este curso, en primer lugar se introducen los agentes físicos y los agentes software con la idea de situar el entorno básico en donde desarrollaremos las diversas técnicas de planificación. Posteriormente, se introducen las arquitecturas deliberativas y reactivas, es decir arquitecturas con un modelo del mundo o sin él. Finalmente se explican las arquitecturas híbridas y las arquitecturas adaptativas.</p>			
<b>BIBLIOGRAFÍA BÁSICA (5-6 referencias más importantes)</b>			
<p>R. Arkin. Behavior-Based Robotics. The MIT Press 1998.            N.G. Bourbakis. Application of learning            D. Kortekamp, R.P. Bonasso y R. Murphy. Artificial Intelligence and Mobile Robots. AAAI Press/The MIT Press 1998.            N. Nilsson. Inteligencia Artificial: Una nueva síntesis, Mc Graw Hill 2001            S. Rusell, P. Norvig, Inteligencia Artificial: un enfoque moderno, PHH, Prentice Hall 1996.            R.D. Wilkins, Practical Planning, Ed Morgan Kaufmann, 1988.</p>			
<b>SISTEMA DE EVALUACIÓN (marcar con X los que correspondan)</b>			
Realización de distintos tipos de prácticas		Pruebas periódicas, exámenes finales (orales, escritos)	
Trabajos presentados y académicamente dirigidos, teóricos o prácticos, sobre el contenido del curso	x	Participación activa en clases, seminarios, etc., y Otras Actividades que garanticen una evaluación objetiva	

<sup>1</sup> Indicar en el caso de que el curso sea propio de otro programa y se incorpore a éste. Todos los cursos son propios en un solo programa.

<sup>2</sup> Poner **R** = Profesor Responsable a efectos Administrativos (En todos los cursos habrá uno y sólo un profesor responsable). **C** = Prof. Colaborador