

ASIGNATURA DE SIMULACIÓN

PROPÓSITO DE APRENDIZAJE DE LA ASIGNATURA	El objetivo de esta asignatura es que el estudiante sea capaz de utilizar uno, o varios simuladores de sistemas mecatrónicos para que pueda comprenderlos, mejorarlos u optimizarlos.				
CUATRIMESTRE	QUINTO				
TOTAL DE HORAS	PRESENCIALES	NO PRESENCIALES	HORAS POR SEMANA	PRESENCIALES	NO PRESENCIALES
	75	15		5	1

UNIDADES DE APRENDIZAJE	HORAS DEL SABER		HORAS DEL SABER HACER		HORAS TOTALES	
	P	NP	P	NP	P	NP
I. Introducción a los ambientes de simulación y su programación.	10	0	15	5	25	5
II. Simulación de modelos mecatrónicos en 3D con propiedades físicas y colisiones.	10	0	15	5	25	5
III. Simulación de entornos virtuales para interacción.	10	0	15	5	25	5
TOTALES	30	0	45	15	75	15

ELABORÓ:	Comité del Doctorado en Optomecatrónica de la UPT	REVISÓ:	Dirección de Investigación y Posgrado de la UPT
APROBÓ:	DGUTyP	FECHA DE ENTRADA EN VIGOR:	Enero 2022

COMPETENCIA A LA QUE CONTRIBUYE LA ASIGNATURA

De acuerdo con la metodología de diseño curricular de la DGUTyP, las competencias se desagregan en dos niveles de desempeño: Unidades de Competencias y Capacidades.

La presente asignatura contribuye al logro de la competencia y los niveles de desagregación descritos a continuación:

COMPETENCIA: Implementar ambientes de simulación que permitan evaluar las características de los diseños robóticos propuestos para comparar resultados en condiciones controladas.

UNIDADES DE COMPETENCIA	CAPACIDADES	CRITERIOS DE DESEMPEÑO
Construir ambientes de simulación para sistemas robóticos que permitan evaluar las características y desempeño de las propuestas durante el proceso de diseño.	Comprender la estructura informática y los principios de programación de simuladores de sistemas mecatrónicos.	Reportes de funcionamiento de simuladores básicos en los que se especifiquen las características y propiedades de los elementos usados.
	Configurar ambientes virtuales de simulación que permitan representar la interacción física entre elementos del sistema con el entorno, mediante propiedades físicas geométricas y colisiones, además de la simulación de sistemas de adquisición de datos para establecer lazos de control simulado.	Reportes del diseño y programación de simuladores de sistemas robóticos que interactúen con un entorno simulado mediante propiedades físicas y colisiones.

ELABORÓ:	Comité del Doctorado en Optomecatrónica de la UPT	REVISÓ:	Dirección de Investigación y Posgrado de la UPT
APROBÓ:	DGUTyP	FECHA DE ENTRADA EN VIGOR:	Enero 2022

UNIDADES DE APRENDIZAJE

UNIDAD DE APRENDIZAJE	I. Introducción a los ambientes de simulación y su programación.							
PROPOSITO ESPERADO	Familiarizarse con los conceptos y estructuras básicas del sistema operativo ROS.							
HORAS TOTALES	P	NP	HORAS DEL SABER	P	NP	HORAS DEL SABER HACER	P	NP
	25	5		10	0		15	5

TEMAS	SABER DIMENSIÓN CONCEPTUAL	SABER HACER DIMENSIÓN ACTUACIONAL	SER DIMENSIÓN SOCIOAFECTIVA
Introducción a ROS	Justificación del uso de ROS Estructura computacional de ROS	Navegación por el sistema de archivos. Ejecución de ROS master Monitoreo de nodos, tópicos y servicios	Analítico Proactivo Autónomo Responsable Ordenado Observador Disciplinado
Principios de programación en ROS	Configuración de paquetes Configuración de servicios	Programación de nodos, y servicios Programación de archivos launcher	Analítico Proactivo Autónomo Responsable Ordenado Observador Disciplinado

ELABORÓ:	Comité del Doctorado en Optomecatrónica de la UPT	REVISÓ:	Dirección de Investigación y Posgrado de la UPT
APROBÓ:	DGUTyP	FECHA DE ENTRADA EN VIGOR:	Enero 2022

PROCESO DE EVALUACIÓN		TÉCNICAS SUGERIDAS DE ENSEÑANZA Y APRENDIZAJE	ESPACIO DE FORMACIÓN			MATERIALES Y EQUIPOS
EVIDENCIA DE DESEMPEÑO	INSTRUMENTO EVALUACIÓN		AU LA	TAL LER	OT RO	
Para acreditar la asignatura deberá tener una calificación mínima de 8. Se realizará una evaluación integral basada en los siguientes aspectos. Dominio del contenido del curso. Participación en las sesiones teóricas y prácticas. Puesta en marcha de experimentos de laboratorio. Capacidad para la solución de problemas incluyendo programas por computadora.	Reportes de prácticas de laboratorio. Ejercicios prácticos. Proyecto.	Solución de problemas Exposición Tareas de investigación Prácticas de laboratorio	X	X		Material y equipo de laboratorio. Pizarrón. Plumón. Material impreso. Software especializado. Computadora. Internet.

ELABORÓ:	Comité del Doctorado en Optomecatrónica de la UPT	REVISÓ:	Dirección de Investigación y Posgrado de la UPT
APROBÓ:	DGUTyP	FECHA DE ENTRADA EN VIGOR:	Enero 2022

UNIDAD DE APRENDIZAJE	II. Simulación de modelos mecatrónicos en 3D con propiedades físicas y colisiones.							
PROPÓSITO ESPERADO	Diseñar ambientes de simulación con propiedades físicas mediante el uso de archivos URDF y RViz.							
HORAS TOTALES	P	NP	HORAS DEL SABER	P	NP	HORAS DEL SABER HACER	P	NP
	25	5		10	0		15	5

TEMAS	SABER DIMENSIÓN CONCEPTUAL	SABER HACER DIMENSIÓN ACTUACIONAL	SER DIMENSIÓN SOCIOAFECTIVA
Paquetes de ROS para modelado de robots	Modelado mediante archivos URDF Ambiente visual RViz	Programación de archivos URDF. Interacción con modelos 3D en RViz.	Analítico Proactivo Autónomo Responsable Ordenado Observador Disciplinado
Propiedades físicas y colisiones	Modelado mediante archivos macro	Definición de propiedades. Conversión de macro a URDF.	Analítico Proactivo Autónomo Responsable Ordenado Observador Disciplinado

ELABORÓ:	Comité del Doctorado en Optomecatrónica de la UPT	REVISÓ:	Dirección de Investigación y Posgrado de la UPT
APROBÓ:	DGUTyP	FECHA DE ENTRADA EN VIGOR:	Enero 2022

PROCESO DE EVALUACIÓN		TÉCNICAS SUGERIDAS DE ENSEÑANZA Y APRENDIZAJE	ESPACIO DE FORMACIÓN			MATERIALES Y EQUIPOS
EVIDENCIA DE DESEMPEÑO	INSTRUMENTO EVALUACIÓN		AU LA	TAL LER	OT RO	
Para acreditar la asignatura deberá tener una calificación mínima de 8. Se realizará una evaluación integral basada en los siguientes aspectos. Dominio del contenido del curso. Participación en las sesiones teóricas y prácticas. Puesta en marcha de experimentos de laboratorio. Capacidad para la solución de problemas incluyendo programas por computadora.	Reportes de prácticas de laboratorio. Ejercicios prácticos. Proyecto.	Solución de problemas Exposición Tareas de investigación Prácticas de laboratorio	X	X		Material y equipo de laboratorio. Pizarrón. Plumón. Material impreso. Software especializado. Computadora. Internet.

ELABORÓ:	Comité del Doctorado en Optomecatrónica de la UPT	REVISÓ:	Dirección de Investigación y Posgrado de la UPT
APROBÓ:	DGUTyP	FECHA DE ENTRADA EN VIGOR:	Enero 2022

UNIDAD DE APRENDIZAJE	III. Simulación de entornos virtuales para interacción.							
PROPÓSITO ESPERADO	Diseñar ambientes de simulación 3D que incluyen modelos de sensores para crear lazos de control.							
HORAS TOTALES	P	NP	HORAS DEL SABER	P	NP	HORAS DEL SABER HACER	P	NP
	25	5		10	0		15	5

TEMAS	SABER DIMENSIÓN CONCEPTUAL	SABER HACER DIMENSIÓN ACTUACIONAL	SER DIMENSIÓN SOCIOAFECTIVA
Ambiente de simulación Gazebo	Simulación de sistemas mecatrónicos completos.	Agregar colores y texturas al modelo Agregar transmisiones al modelo Agregar controladores Agregar sensores de visión 3D	Analítico Proactivo Autónomo Responsable Ordenado Observador Disciplinado
Planeación de movimientos	Configuración de MoveIt en RViz	Escribir configuración de movimiento en MoveIT y Gazebo Crear archivos launcher para el controlador en MoveIt y Gazebo Interfaz entre Gazebo y MoveIt	Analítico Proactivo Autónomo Responsable Ordenado Observador Disciplinado

ELABORÓ:	Comité del Doctorado en Optomecatrónica de la UPT	REVISÓ:	Dirección de Investigación y Posgrado de la UPT
APROBÓ:	DGUTyP	FECHA DE ENTRADA EN VIGOR:	Enero 2022

PROCESO DE EVALUACIÓN		TÉCNICAS SUGERIDAS DE ENSEÑANZA Y APRENDIZAJE	ESPACIO DE FORMACIÓN			MATERIALES Y EQUIPOS
EVIDENCIA DE DESEMPEÑO	INSTRUMENTO EVALUACIÓN		AU LA	TAL LER	OT RO	
Para acreditar la asignatura deberá tener una calificación mínima de 8. Se realizará una evaluación integral basada en los siguientes aspectos. Dominio del contenido del curso. Participación en las sesiones teóricas y prácticas. Puesta en marcha de experimentos de laboratorio. Capacidad para la solución de problemas incluyendo programas por computadora.	Reportes de prácticas de laboratorio. Ejercicios prácticos. Proyecto.	Solución de problemas Exposición Tareas de investigación Prácticas de laboratorio	X	X		Material y equipo de laboratorio. Pizarrón. Plumón. Material impreso. Software especializado. Computadora. Internet.

ELABORÓ:	Comité del Doctorado en Optomecatrónica de la UPT	REVISÓ:	Dirección de Investigación y Posgrado de la UPT
APROBÓ:	DGUTyP	FECHA DE ENTRADA EN VIGOR:	Enero 2022

REFERENCIAS BIBLIOGRÁFICAS

AUTOR	AÑO	TÍTULO DEL DOCUMENTO	LUGAR DE PUBLICACIÓN	EDITORIAL	ISBN
<i>Lentin Joseph, Jonathan Cacace</i>	2018	<i>Mastering ROS for Robotics Programming</i>	<i>Reino Unido</i>	<i>Packt Publishing</i>	978-1-78847-895-3
<i>Irfan Turk</i>	2019	<i>Practical MATLAB: With Modeling, Simulation, and Processing Projects</i>	<i>Turquía</i>	<i>Apress</i>	978-1-4842-5280-2
<i>Craig A. Kluever</i>	2015	<i>Dynamic Systems: Modeling, Simulation, and Control</i>	<i>USA</i>	<i>Wiley</i>	978-1-118-28945-7

ELABORÓ:	Comité del Doctorado en Optomecatrónica de la UPT	REVISÓ:	Dirección de Investigación y Posgrado de la UPT
APROBÓ:	DGUTyP	FECHA DE ENTRADA EN VIGOR:	Enero 2022