



| | |
|---------------|----------------------------------|
| Año académico | 2017-18 |
| Asignatura | 11567 - Control Basado en Visión |
| Grupo | Grupo 1, 2S |
| Guía docente | B |
| Idioma | Castellano |

Identificación de la asignatura

| | |
|-------------------------------|--|
| Nombre | 11567 - Control Basado en Visión |
| Créditos | 0,72 presenciales (18 horas) 2,28 no presenciales (57 horas) 3 totales (75 horas). |
| Grupo | Grupo 1, 2S (Campus Extens) |
| Período de impartición | Segundo semestre |
| Idioma de impartición | Castellano |

Profesores

| Profesor/a | Horario de atención a los alumnos | | | | | |
|---|-----------------------------------|-------------|-----|---------------|-------------|---|
| | Hora de inicio | Hora de fin | Día | Fecha inicial | Fecha final | Despacho |
| Alberto Ortiz Rodríguez alberto.ortiz@uib.es | | | | | | Hay que concertar cita previa con el/la profesor/a para hacer una tutoría |

Contextualización

El objetivo principal de la asignatura "Control basado en visión" es proporcionar al estudiante una visión general sobre los métodos de diseño de controladores que operan directamente sobre la información encontrada en imágenes digitales. Debido a la diversa procedencia de los estudiantes interesados, los contenidos de la asignatura se articulan de forma que globalmente resulte lo más autocontenida posible.

Requisitos

Competencias

Específicas

- * CE10 - Capacidad para comprender y poder aplicar conocimientos avanzados de computación de altas prestaciones y métodos numéricos o computacionales a problemas de ingeniería.
- * CE11 - Capacidad de diseñar y desarrollar sistemas, aplicaciones y servicios informáticos en sistemas empotrados y ubicuos.
- * CE12 - Capacidad para aplicar métodos matemáticos, estadísticos y de inteligencia artificial para modelar, diseñar y desarrollar aplicaciones, servicios, sistemas inteligentes y sistemas basados en el conocimiento.



Guía docente

Genéricas

- * CG1 - Capacidad para proyectar, calcular y diseñar productos, procesos e instalaciones en todos los ámbitos de la Ingeniería informática.
- * CG4 - Capacidad para el modelado matemático, cálculo y simulación en centros tecnológicos y de ingeniería de empresa, particularmente en tareas de investigación, desarrollo e innovación, desarrollo e innovación en todos los ámbitos relacionados con la Ingeniería en informática.
- * CG8 - Capacidad para la aplicación de los conocimientos adquiridos y de resolver problemas en entornos nuevos o poco conocidos dentro de contextos más amplios y multidisciplinares, siendo capaces de integrar estos conocimientos.

Básicas

- * Se pueden consultar las competencias básicas que el estudiante tiene que haber adquirido al finalizar el máster en la siguiente dirección: http://estudis.uib.cat/es/master/comp_basiques/

Contenidos

Dependiendo de la formación previa de los estudiantes, se pondrá más énfasis en los sistemas de control en tiempo discreto (temas B1-B4), considerando el control basado en visión un caso particular, o bien el énfasis se pondrá en, específicamente, el control basado en visión (temas A1-A4).

Contenidos temáticos

- A1. Introduction to vision-based control
This lecture will provide the fundamentals of digital control (with particular emphasis on vision-based control), as well as on digital image processing and analysis.
- A2. Geometry of image formation
This lecture develops the expressions related to the formation of the image in a digital camera, which will be used in T4 when designing the control strategies.
- A3. Image features for visual control
This lecture will deal with the computation of the kind of information that is required to be extracted from the available images in a vision-based control framework.
- A4. Visual servoing architectures and control design
This lecture will present different approaches for implementing vision-based control, as well as for inferring control laws.
- B1. Introduction to discrete-time control systems
This lecture will provide the fundamentals of digital control (with particular emphasis on vision-based control).
- B2. Mathematical foundations of control systems
This lecture will introduce the students to the formal tools typically involved in the analysis and design of discrete-time control systems.
- B3. Modelling and analysis of discrete-time systems
This lecture will (1) develop models for discrete-time control system and (2) present different tools for discrete-time systems analysis.
- B4. Control design and vision-based control

| | |
|---------------|----------------------------------|
| Año académico | 2017-18 |
| Asignatura | 11567 - Control Basado en Visión |
| Grupo | Grupo 1, 2S |
| Guía docente | B |
| Idioma | Castellano |

The design of discrete-time controllers will be addressed in this lecture, with particular emphasis on vision-based control.

Metodología docente

El contenido teórico se expondrá en clases presenciales de teoría basadas en textos de referencia a los que el alumno tendrá acceso a través de la biblioteca. Los conceptos teóricos presentados serán aplicados a la resolución de problemas/prácticas, tanto durante las clases teóricas (cuando sea apropiado), como en clases específicas de problemas, o en tutorías en grupo reducido o individual.

El alumno resolverá problemas/prácticas sencillas de refuerzo de los conceptos y técnicas vistas en clase. Asimismo, para profundizar en dichas técnicas, se propondrán problemas/prácticas de complejidad ligeramente superior. El seguimiento de dicho trabajo se realizará tanto en clase como a través de tutorías, donde en grupo reducido o a nivel individual se procederá a la discusión e intercambio de información entre alumno(s) y profesor. Este tipo de actividad puede llevar asociada la exposición oral de trabajos por parte de los alumnos.

Con el propósito de favorecer la autonomía y el trabajo personal del alumno, la asignatura forma parte del proyecto Campus Extens. Este proyecto incorpora el uso de herramientas telemáticas para conseguir una enseñanza universitaria flexible y a distancia. De esta forma, el alumno dispondrá de documentos electrónicos y enlaces a Internet relacionados con los contenidos de la asignatura, enunciados de problemas/prácticas.

Actividades de trabajo presencial

| Modalidad | Nombre | Tip. agr. | Descripción | Horas |
|-----------------------|------------------|-------------------|---|-------|
| Clases teóricas | Lectures | Grupo grande (G) | Mediante el método expositivo el profesor establecerá los fundamentos teóricos y prácticos sobre los diferentes aspectos tratados en las unidades didácticas que componen la asignatura. Las clases teóricas consistirán en sesiones que podrán alternar la exposición de contenidos con la resolución de problemas/prácticas. | 11 |
| Seminarios y talleres | Problems solving | Grupo mediano (M) | Mediante el método de aprendizaje basado en problemas, los alumnos deberán resolver un conjunto de problemas/prácticas. El objetivo es facilitar la comprensión de los conceptos teóricos vistos en clase, así como introducir al alumnado en los aspectos prácticos de la asignatura. | 5 |
| Evaluación | Assessment 1 | Grupo pequeño (P) | A lo largo del periodo lectivo, el alumno realizará la defensa de la solución dada a uno o más problemas/prácticas. Esta defensa permitirá valorar esencialmente si el alumno ha comprendido tanto la teoría, como aspectos concretos de los procedimientos y técnicas descritos en clase necesarios para la resolución de los problemas/prácticas. | 1 |
| Evaluación | Assessment 2 | Grupo pequeño (P) | A lo largo del periodo lectivo, el alumno realizará la defensa de la solución dada a uno o más problemas/prácticas. Esta defensa permitirá valorar esencialmente si el alumno ha comprendido tanto la teoría, como aspectos concretos de los procedimientos y técnicas descritos en clase necesarios para la resolución de los problemas/prácticas. | 1 |

Guía docente

Al inicio del semestre estará a disposición de los estudiantes el cronograma de la asignatura a través de la plataforma UIBdigital. Este cronograma incluirá al menos las fechas en las que se realizarán las pruebas de evaluación continua y las fechas de entrega de los trabajos. Asimismo, el profesor o la profesora informará a los estudiantes si el plan de trabajo de la asignatura se realizará a través del cronograma o mediante otra vía, incluida la plataforma Campus Extens.

Actividades de trabajo no presencial

| Modalidad | Nombre | Descripción | Horas |
|--|---|--|-------|
| Estudio y trabajo autónomo individual | Self-learning to assimilate lectures contents | Cada alumno deberá dedicar cierto tiempo personal a asimilar los contenidos teóricos impartidos por el profesor en las clases magistrales, y a resolver los ejercicios y problemas propuestos en las unidades didácticas. Parte de estos problemas/prácticas serán resueltos por el profesor o por los alumnos en clase. | 35 |
| Estudio y trabajo autónomo individual o en grupo | Laboratory exercise(s) 1 | Cada alumno deberá dedicar cierto tiempo adicional fuera de clase a resolver los problemas/prácticas propuestos/as. La solución dada a los problemas/prácticas que se indiquen deberá ser entregada para su posterior evaluación por parte del profesor. | 11 |
| Estudio y trabajo autónomo individual o en grupo | Laboratory exercise(s) 2 | Cada alumno deberá dedicar cierto tiempo adicional fuera de clase a resolver los problemas/prácticas propuestos/as. La solución dada a los problemas/prácticas que se indiquen deberá ser entregada para su posterior evaluación por parte del profesor. | 11 |

Riesgos específicos y medidas de protección

Las actividades de aprendizaje de esta asignatura no conllevan riesgos específicos para la seguridad y salud de los alumnos y, por tanto, no es necesario adoptar medidas de protección especiales.

Evaluación del aprendizaje del estudiante

Se valorarán las competencias establecidas en la asignatura mediante la aplicación de una serie de procedimientos de calificación a cada actividad propuesta como evaluable. La tabla de este apartado describe, para cada actividad evaluable, la técnica de evaluación que se aplicará, la tipología (recuperable, no recuperable), los criterios de calificación, y el peso en la calificación total de la asignatura según el itinerario evaluativo. La asignatura contempla un único itinerario evaluativo ("A") adaptado tanto para personas que pueden asistir diariamente a clase como para aquellas personas que no pueden hacerlo. Los alumnos se comprometen a realizar todas las actividades incluidas en el itinerario "A".

El alumno obtendrá una calificación numérica entre 0 y 10 por cada actividad evaluable, la cual será ponderada según su peso, a fin de obtener la calificación global de la asignatura.

Para superar la asignatura, el alumno:

- (1) Ha de presentarse a las dos actividades de la práctica 1 --'Práctica 1' y 'Defensa de la práctica 1'-- y obtener un mínimo de 4 puntos.
- (2) Ha de presentarse a las dos actividades de la práctica 2 --'Práctica 2' y 'Defensa de la práctica 2'-- y obtener un mínimo de 4 puntos.

Guía docente

(3) La suma ponderada de todas las actividades de evaluación que se proponen debe resultar en un mínimo de 5 puntos sobre 10.

En lo que concierne al periodo de recuperación, aquel alumno que no haya superado alguna de las dos prácticas podrá intentar su recuperación mediante la correspondiente actividad de recuperación. Es recuperable el bloque práctica-defensa, no la actividad.

Respecto de la calificación de No Presentado, el Capítulo IV, Artículo 34, Punto 2 del Reglamento Académico menciona:

Es considerarà que un estudiant és un «no presentat» quan hagi realitzat o lliurat un terç o menys de les activitats d'avaluació previstes a la guia docent.

En el caso de esta asignatura, se considerará Presentado el alumno que, entre los periodos ordinarios y de recuperación, se haya presentado a al menos una de las prácticas.

Por último es importante notar lo especificado en el artículo 33 del Reglament Acadèmic de la UIB respecto al fraude en la evaluación:

<https://seu.uib.cat/fou/acord/109/10959.html>

Concretamente, este artículo especifica que:

Article 33. Frau

1. Amb independència del procediment disciplinari que es pugui seguir contra l'estudiant infractor, la realització demostradorament fraudulenta d'algun dels elements d'avaluació inclosos en guies docents de les assignatures comportarà, a criteri del professor, una menysvaloració en la seva qualificació que pot suposar la qualificació de «suspens 0» a l'avaluació anual de l'assignatura.

Assessment 1

| | |
|--------------------------------------|---|
| Modalidad | Evaluación |
| Técnica | Otros procedimientos (recuperable) |
| Descripción | A lo largo del periodo lectivo, el alumno realizará la defensa de la solución dada a uno o más problemas/prácticas. Esta defensa permitirá valorar esencialmente si el alumno ha comprendido tanto la teoría, como aspectos concretos de los procedimientos y técnicas descritos en clase necesarios para la resolución de los problemas/prácticas. |
| Criterios de evaluación | Corrección en la defensa de la solución proporcionada a los problemas/las prácticas planteados/as. |
| Porcentaje de la calificación final: | 20% |

Assessment 2

| | |
|--------------------------------------|---|
| Modalidad | Evaluación |
| Técnica | Otros procedimientos (recuperable) |
| Descripción | A lo largo del periodo lectivo, el alumno realizará la defensa de la solución dada a uno o más problemas/prácticas. Esta defensa permitirá valorar esencialmente si el alumno ha comprendido tanto la teoría, como aspectos concretos de los procedimientos y técnicas descritos en clase necesarios para la resolución de los problemas/prácticas. |
| Criterios de evaluación | Corrección en la defensa de la solución proporcionada a los problemas/las prácticas planteados/as. |
| Porcentaje de la calificación final: | 20% |

Guía docente

Laboratory exercise(s) 1

| | |
|-------------------------|---|
| Modalidad | Estudio y trabajo autónomo individual o en grupo |
| Técnica | Otros procedimientos (recuperable) |
| Descripción | Cada alumno deberá dedicar cierto tiempo adicional fuera de clase a resolver los problemas/prácticas propuestos/as. La solución dada a los problemas/prácticas que se indiquen deberá ser entregada para su posterior evaluación por parte del profesor. |
| Criterios de evaluación | <ul style="list-style-type: none">* Corrección y completitud de los resultados incluidos en el informe.* Legibilidad del código fuente del programa, si se pide.* Completitud, claridad y orden de exposición del informe descriptivo.* Corrección ortográfica del informe descriptivo tanto si se presenta en catalán como en castellano o inglés.* Para evitar malentendidos, se informa que aquellas prácticas que presenten una similitud exagerada a juicio del profesor serán consideradas copiadas, y merecerán en ese caso la calificación de suspenso, sin detrimento de otras acciones académico-administrativas. |

Porcentaje de la calificación final: 30%

Laboratory exercise(s) 2

| | |
|-------------------------|---|
| Modalidad | Estudio y trabajo autónomo individual o en grupo |
| Técnica | Otros procedimientos (recuperable) |
| Descripción | Cada alumno deberá dedicar cierto tiempo adicional fuera de clase a resolver los problemas/prácticas propuestos/as. La solución dada a los problemas/prácticas que se indiquen deberá ser entregada para su posterior evaluación por parte del profesor. |
| Criterios de evaluación | <ul style="list-style-type: none">* Corrección y completitud de los resultados incluidos en el informe.* Legibilidad del código fuente del programa, si se pide.* Completitud, claridad y orden de exposición del informe descriptivo.* Corrección ortográfica del informe descriptivo tanto si se presenta en catalán como en castellano o inglés.* Para evitar malentendidos, se informa que aquellas prácticas que presenten una similitud exagerada a juicio del profesor serán consideradas copiadas, y merecerán en ese caso la calificación de suspenso, sin detrimento de otras acciones académico-administrativas. |

Porcentaje de la calificación final: 30%

Recursos, bibliografía y documentación complementaria

Bibliografía básica

M. Sam Fadali. Digital control engineering. Academic Press, 2009/2013.
Peter Corke - Robotics, Vision and Control: Fundamental Algorithms in MATLAB; Springer Tracts in Advanced Robotics, 2011.

