



UFBA

UNIVERSIDADE FEDERAL DA BAHIA
ESCOLA POLITÉCNICA
PROGRAMA DE PÓS-GRADUAÇÃO EM ENGENHARIAS ELÉTRICA E DE COMPUTAÇÃO



PPGEEC

PPGEE0060 - ROBÓTICA MÓVEL	
OBRIGATORIA: Não	
CARGA HORÁRIA: 60 horas	
NÚMERO DE CRÉDITOS: 4	
EMENTA:	
Introdução à Robótica Móvel, Tipos de Locomoção, Sensores e atuadores, Modelagem, Navegação de Robôs Móveis, Controle de Robôs, Simulações e Estudos de Caso em Robótica Móvel.	
BIBLIOGRAFIA:	[1] Mark W. Spong, Seth Hutchinson, and M. Vidyasagar. Robot Modeling and Control. John Wiley, 2006. [2] RUSSELL, Stuart Jonathan; NORVIG, Peter. Artificial intelligence: a modern approach. 2nd. ed. Upper Saddle River, NJ: Prentice Hall, c2003. xxviii, 1081p. (Prentice hall series in artificial intelligence). ISBN 0137903952 [3] Wise, E. Applied robotics. Indianapolis, IN : PROMPT, 1999. - Angeles, J. Fundamentals of robotic mechanical systems[electronic resource]: theory, methods, and algorithms.New York, USA : Springer-Verlag, 2003. [4] Pawlak. A. M. Sensors and actuators in mechatronics : design and applications. Boca Raton, FL : CRC press, c2007. [5] OGATA, Katsuhiko. Discrete-time control systems. Englewood Cliffs: Prentice Hall, c1987. 994p. ISBN 01312161028 [6] Peter Corke. Robotics, Vision and Control - Fundamental Algorithms in Matlab. Springer. 2011 [7] MELGAR, Enrique Ramos. Arduino and Kinect Projects: Design, Build, Blow Their Minds . 416 p ISBN 9781430241683. [8] R. Siegwart, I. R. Nourbakhsh. Introduction to Autonomous Mobile Robots. The MIT Press, 2004. [9] L. Sciavicco, B. Siciliano. Modelling and Control of Robot Manipulators. Springer, 2000. [10] J. J. Craig. Introduction to Robotics Mechanics and Control. Addison-Wesley, 1989., 2001.