

PROPUESTA MODULO DE TALLER *(para aprobación por la Comisión de Carrera)*

Nombre Actividad Específica	"Subsumption sobre Torocó para LEGO EV3"
Proponente	Instituto de Computación
Responsables	Facundo Benavides (fbenavid@fing.edu.uy)
Objetivo	El objetivo de este módulo es brindar al estudiante un acercamiento a la arquitectura de control de robots Subsumption a través de una implementación particular: la biblioteca Torocó. Además, se estudiarán las posibilidades de ejecutar y extender dicha biblioteca para hacerla compatible con la plataforma de cómputo LEGO EV3 y un kit de sensores y actuadores LEGO Mindstorm NXT2.
Descripción	<p>Subsumption es una arquitectura para el control de robots basada en comportamientos que permite desarrollos modulares basados en múltiples máquinas de estado que pueden funcionar de manera concurrente [1].</p> <p>Torocó es una biblioteca LUA que implementa dicha arquitectura con un alto grado de fidelidad a la propuesta teórica [2].</p> <p>Se busca aprovechar la posibilidad de programar en un entorno Ubuntu-like que brinda el nuevo brick EV3 de la firma LEGO Mindstorm para lograr la programación de robots LEGO -cuyo hardware y firmware es propietario- mediante el uso de la biblioteca Torocó.</p> <p>A tales efectos deben integrarse las tecnologías mencionadas: Torocó, brick EV3 y periféricos del kit NXT2.</p> <p>Con este trabajo se ejercitará tanto el desarrollo como el uso de la arquitectura Subsumption para el control de robots LEGO EV3.</p> <p>Las tareas a realizar son:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1 - Estudio de conceptos preliminares. 3 - Configuración de entorno de desarrollo y pruebas (LUA, LUMEN, Toribio, Torocó, UbuntuEV3, robot LEGO real) 4 - Implementación de un prototipo 5 - Documentación de las tareas realizadas y los productos generados. 6 - Informe final conteniendo resultados y conclusiones. <p>[1] R. Brooks. "A robust layered control system for a mobile robot". <i>IEEE Journal of Robotics and Automation</i>, RA-2(1):14-23, 1986.</p> <p>[2] https://gitlab.fing.edu.uy/fbenavid/toroco</p>
Aporte a / tareas concretas del estudiante	<p>En este módulo el estudiante ganará conocimiento sobre:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Programación de robots basada en comportamientos. - Arquitectura de control Subsumption y la biblioteca Torocó. - Plataforma robótica LEGO Mindstorm NXT2 y EV3.
Carga horaria total	150 horas (10 créditos)
Carga horaria sem.	10 horas semanales
Fecha inicio	20/04/20
Fecha fin	31/07/20
Conocimientos requeridos	<i>Se requiere sólidos conocimientos en física, lógica y programación. Además, se recomienda que el estudiante posea conocimientos previos en sistemas operativos, sistemas ciber-físicos en general o robótica en particular.</i>
Cupo de estudiantes	1
Forma de Selección	Avance en la carrera y materias afines realizadas previamente.
Método de Evaluación	Documentación, Demo del prototipo generado.

Firma docente responsable inco – fing

aprobado Comisión Carrera fecha: