

REPOSITORIO DIGITAL DE LA UPCT

<http://repositorio.bib.upct.es>

Manual de usuario

CRAI Biblioteca
Universidad Politécnica de Cartagena

1. Introducción

El **Repositorio Digital UPCT** es un depósito de documentos digitales, cuyo objetivo es organizar, almacenar, preservar y difundir en modo de **acceso abierto** la producción intelectual resultante de la actividad académica e investigadora de la comunidad universitaria de la UPCT.

El Repositorio Digital forma parte de un movimiento internacional conocido como **Open Access Initiative**.

2. Búsqueda de documentos

Para buscar en todo el Repositorio Digital, use el cuadro de búsqueda del menú superior.



🏠 Repositorio Principal

Para delimitar su búsqueda a una comunidad o colección específica, vaya a la comunidad o colección y use el buscador en esa página.



🏠 Repositorio Principal / REPOSITORIO ACADÉMICO / Proyectos Fin de Carrera/Trabajos Fin de Grado / PFC/TFG-Escuela Técnica Superior de Ingeniería Agronómica

PFC/TFG-Escuela Técnica Superior de Ingeniería Agronómica

Usuario: admin e

Listar por

Por fecha de publicación Autores Títulos Materias Materias Unesco

Búsqueda en esta colección:

 Ir

Repositorios

Académico
Investigación
Institucional
Multimedia
Revistas

Listar

Comunidades & Colecciones
Por fecha de publicación
Autores
Títulos

Truncamiento

Use un asterisco (*) después de la raíz de una palabra para obtener en sus resultado todas los ítems que contengan palabras que comienzan con esa raíz, por ejemplo:

comun* obtendrá comunidad, comunicación, comunicativa, comunal, etc.

Proximidad

El buscador expandirá automáticamente palabras con terminaciones comunes para incluir plurales, tiempo pasado, etc.

Búsqueda de Frases

Para buscar varias palabras como una sola frase, encierre la frase entre comillas (").

"cambio organizacional"

Buscar palabras exactas

Ponga un signo (+) antes de una palabra si los resultados DEBEN contener esta palabra. Por ejemplo, en la siguiente búsqueda la palabra "identidad" es opcional, pero la palabra "ciudadanía" debe estar en el resultado.

+ciudadanía identidad

Eliminar ítems con palabras no deseadas

Ponga un signo menos (-) antes de una palabra si esta no debería aparecer en los resultados. Alternativamente, se puede usar **NOT**. Esto puede limitar la búsqueda para eliminar resultados no deseados. Por ejemplo, en la búsqueda

entrenamiento -felino
entrenamiento NOT felino

se obtendrán ítems que contengan la palabra "entrenamiento", excepto aquellos que también contengan la palabra "felino".

Búsqueda utilizando operadores booleanos

Los siguientes operadores booleanos se pueden usar para combinar términos en la búsqueda. Note que estos deben estar en MAYÚSCULAS.

AND - para limitar la búsqueda a palabras o frases combinadas con ese operador, por ejemplo:
perros AND gatos obtendrá todos los ítems que contengan AMBAS palabras "perros" y "gatos".

OR - para ampliar la búsqueda y encontrar ítems que contengan cualquiera de las palabras al lado de este operador

perros OR gatos obtendrá todos los ítems que contengan CUALQUIERA de las palabras "perros" o "gatos".

NOT - para excluir de la búsqueda ítems que contengan este operador, por ejemplo:
entrenamiento NOT felino obtendrá todos los ítems que contengan la palabra "entrenamiento" EXCEPTO aquellos que también contengan la palabra "felino".

Se pueden usar paréntesis en la búsqueda para agrupar términos, y los operadores se aplicarán entonces a todo el grupo de palabras, por ejemplo:

(perros OR gatos) AND (entrenamiento OR disciplina)

Además de buscar información a partir de una sentencia de búsqueda más o menos estructurada, el sistema nos permite consultar de forma jerarquizada o secuencial, lo que en el repositorio hemos llamado "**Listar por**", son listados de títulos, autores, materias, materias o código unesco y fechas de todos los documentos incluidos en el sistema.

Listar

Comunidades & Colecciones
Por fecha de publicación
Autores
Títulos
Materias
Materias Unesco

3. Resultados de la búsqueda.

Buscar

[Añadir filtros](#)

Mostrando ítems 1-10 de 419



Robots Visual-servoing with the aid of a KUKA Robot and a camera with Ethernet Interface

Pérez Beltrán, Miguel Ángel (2008-06-17)

Motion planning of a climbing parallel robot

Almonacid Kroeger, Miguel; Saltarén Pazmiño, Roque Jacinto; Aracil Santonja, Rafael; Reinoso García, Óscar (IEEE Robotics and Automation Society, 2003-06)

Using Models@Runtime for Designing Adaptive Robotics Software: an Experience Report

Inglés Romero, Juan Francisco; Vicente Chicote, Cristina; Morin, Brice; Barais, Olivier (Laurent Riox, 2010-10-05)

Avances en el desarrollo de un robot trepador de estructuras cilíndricas

Reinoso García, Óscar; Saltarén Pazmiño, Roque Jacinto; Aracil Santonja, Rafael; Almonacid Kroeger, Miguel; Pérez, Carlos (Comité Español de Automática (CEA), 2001-09)

Simurob. Simulador del robot IRB -1400

Usuario: admin e

Repositorios

[Académico](#)[Investigación](#)[Institucional](#)[Multimedia](#)[Revistas](#)

Listar

[Comunidades & Colecciones](#)[Por fecha de publicación](#)[Autores](#)[Títulos](#)[Materias](#)[Materias Unesco](#)

Mi cuenta

[Mis exportaciones](#)

Pinchando sobre el título nos mostrará la descripción completa del documento. También podemos restringir los resultados con la opción de "Añadir filtros":

Buscar

[Quitar filtros](#)

Filtros

Use filtros para refinar sus resultados.



- Título
- Autor
- Palabra clave
- Resumen
- Departamento
- Grupo de Investigación
- Patrocinador
- Identificador
- Idioma
- Identificador de proyecto
- Fecha de publicación
- Director**

Visual-servoing with the aid of a KUKA Robot and a camera with Ethernet Interface

(2008-06-17)

Motion planning of a climbing parallel robot

Pazmiño, Roque Jacinto; Aracil Santonja, Rafael; Reinoso García, Óscar (IEEE Robotics and Automation Society, 2003-06)

Motion planning of a climbing parallel robot

Ver/

mpc.pdf (508.1Kb)

Identificadores

URI: <http://hdl.handle.net/10317/1054>

ISSN: 1042-296X

DOI: 10.1109/TRA.2003.810238

Exportar

Seleccione...

Compartir



Estadísticas



Cited 64 times in **Scopus**

[Ver Estadísticas de uso](#)

Metadatos

[Mostrar el registro completo del ítem](#)

Autor

Almonacid Kroeger, Miguel ; Saltarén Pazmiño, Roque Jacinto; Aracil Santonja, Rafael; Reinoso García, Óscar

Área de conocimiento

Ingeniería de Sistemas y Automática

Patrocinadores

This paper was recommended for publication by Associate Editor M. Shoham and Editor I. Walker upon evaluation of the reviewers' comments. This work was supported by the Spanish Ministry of Education and Culture under Project 1FD1997-1338.

Fecha

2003-06

Editorial

IEEE Robotics and Automation Society

Cita bibliográfica

ALMONACID, M., SALTARÉN, R. J., ARACIL, R., REINOSO, O. Motion Planning of a Climbing Parallel Robot. IEEE Transactions on Robotics and Automation, 19 (3): 485-489, Junio 2003. ISSN 1042-296X

Palabras clave

Robot de escalada
Robot paralelo
Planificación de ruta
Plataforma Stewart
Climbing robot
Parallel robot
Path planning
Stewart planning

Resumen

This paper proposes a novel application of the Stewart-Gough parallel platform as a climber

Usuario: admin e

Repositorios

- Académico
- Investigación
- Institucional
- Multimedia
- Revistas

Listar

- Comunidades & Colecciones
- Por fecha de publicación
- Autores
- Titulos
- Materias
- Materias Unesco
- Esta colección**
- Por fecha de publicación
- Autores
- Titulos
- Materias
- Materias Unesco

Mi cuenta

- Mis exportaciones
- Salir
- Perfil

Para visualizar el texto completo del documento que hemos seleccionado debemos pinchar en la opción de [Ver/](#) del fichero o ficheros que formen el documento. Se abrirá el archivo.

4. Colecciones

El Repositorio Digital de la UPCT se ha dividido en cinco grandes comunidades las cuales a su vez se han dividido en subcomunidades y colecciones

Comunidades en el Repositorio



REPOSITORIO ACADÉMICO



REPOSITORIO DE INVESTIGACIÓN



REPOSITORIO INSTITUCIONAL



REPOSITORIO MULTIMEDIA



REVISTAS

5. Acceso al Repositorio Digital: Mi cuenta

Mi cuenta

Acceder

En el menú de la derecha pinchar en Mi cuenta-Acceder. Nos aparece la siguiente pantalla para introducir los datos:

Repositorio Digital

Búsquedas Acceso abierto Ayuda

Repositorio Principal / Acceder

Acceder al Repositorio

Nombre de usuario formato DNI-Letra (12345678-X): *

Contraseña: *

Acceder

Una vez registrado aparecen más opciones en Mi cuenta:

Mi cuenta

Salir
Perfil
Envíos

En Perfil podemos comprobar:

- los datos que tenemos como usuario: nombre y apellidos, teléfono y correo electrónico.
- las alertas o suscripciones a las colecciones
- la gestión de contraseñas
- las autorizaciones, por defecto todos los usuarios tienen Anonymous, solo tiene permiso para ver y descargar documentos publicados en el repositorio. Si desea permiso para publicar (autoarchivar) debe enviar un correo a repositorio@bib.upct.es, solicitando autorización para enviar publicaciones al repositorio.

6. Estadísticas

Las estadísticas de uso del Repositorio son públicas, para poder visualizar las estadísticas de búsquedas y flujo de trabajo hay que estar identificado (entrar en Mi cuenta, Acceder).

Estadísticas

Ver Estadísticas de uso
Ver Estadísticas de Búsquedas
Ver Estadísticas del flujo de trabajo

7. Información

I. Acceso abierto

Contiene el enlace a una relación de documentos sobre acceso abierto de interés para el usuario.

[Acceso abierto ▾](#)[Ayuda](#)[🏠 Repositorio Principal](#)

Repositorio Digital de la Univ

El Repositorio Digital es un depósito de doc
abierto la producción intelectual resultante

- Adhesión de la UPCT a la Declaración de Berlín
- Política Institucional de Acceso Abierto
- Directorio de políticas de acceso abierto MELIBEA

- El Acceso Abierto en las normativas y Reglamentos de la UPCT
- Beneficios del acceso abierto CRUE/REBIUN
- Horizonte 2020

I. Información de interés

Relación de documentos de interés sobre el Repositorio y los derechos de autor

Información de interés

[Sobre el Repositorio Digital de la UPCT](#)[Cómo publicar la producción científica:
autoarchivo y archivo delegado](#)[Cómo publicar tesis y trabajos fin de
estudios](#)[Derechos de autor](#)[Creative Commons](#)

8. Políticas OA de las editoriales

Enlace a las bases de datos sobre políticas de acceso abierto de las editoriales, Sherpa-Romeo para consultar editoriales extranjeras y Dulcinea editoriales nacionales.

Políticas OA de las editoriales

[SHERPA-RoMEO](#)[DULCINEA](#)

9. Redes sociales

Redes sociales



RSS Feeds

[RSS 1.0](#)[RSS 2.0](#)[Atom](#)