

# KNOW-HOW EN VISIÓN ROBÓTICA PARA BIOMETRÍA, VIGILANCIA Y MAPEADO 3D



## CONTACT DETAILS:

Relaciones con la Empresa  
Oficina de Transferencia de  
Resultados de la Investigación-OTRI  
Universidad de Alicante  
Tel.: +34 96 590 99 59  
Email: [areaempresas@ua.es](mailto:areaempresas@ua.es)  
<http://innoua.ua.es>

### ABSTRACT

El grupo de Visión robótica del Departamento de Ciencia de la Computación e Inteligencia Artificial de la Universidad de Alicante tiene know-how en algoritmos de visión y comportamientos robóticos.

Actualmente, el grupo aplica este know-how en aplicaciones de biometría, vigilancia y reconstrucción de entornos (especialmente para ciegos).

El grupo busca empresas, universidades o centros de investigación interesados en utilizar las herramientas de que disponen, o bien, en aplicar su know-how a proyectos específicos.

### TECHNOLOGY ADVANTAGES AND INNOVATIVE ASPECTS

#### ASPECTOS INNOVADORES

Las aplicaciones avanzadas que se están desarrollando actualmente de biometría, vigilancia y reconstrucción del entorno 3D no están disponibles a nivel comercial.

#### VENTAJAS

Las principales ventajas de las aplicaciones que se están desarrollando son las siguientes:

- Medición a distancia de magnitudes en objetos.
- Mejora de las prestaciones de los sistemas de vigilancia en entornos domésticos
- Ayuda al guiado y localización de personas ciegas en entornos

### MARKET APPLICATIONS

El know-how puede utilizarse al desarrollo de aplicaciones para diferentes sectores como:

- Mediciones de modelos y patrones textiles.
- Entornos de vigilancia.
- Localización de personas ciegas.

### COLLABORATION SOUGHT

- Tipo de cliente buscado: industrias, universidades y centros tecnológicos.

- Sectores. Cualquiera que necesite aplicaciones en robótica y visión artificial: textil, vigilancia, realidad virtual, software, etc.
  - El grupo de investigación está interesado en la aplicación de su know-how en proyectos específicos.
-