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

DATOS DE CONTACTO:

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
http://innoua.ua.es

RESUMEN

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.

VENTAJAS Y ASPECTOS INNOVADORES

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

APLICACIONES DE LA OFERTA

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.

COLABORACIÓN BUSCADA

- 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.