TELEMANIPULACIÓN DE ROBOTS Y EQUIPOS INDUSTRIALES A TRAVÉS DE INTERNET

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 Automática, Robótica y Visión Artificial del Departamento de Física, Ingeniería de Sistemas y Teoría de la Señal de la Universidad de Alicante dispone de know-how en telemanipulación de robots a través de Internet mediante entornos virtuales y realimentación multisensorial.

El grupo tiene interés no sólo en el control del robot sino también en la manipulación de los objetos presentes en el área de trabajo. El grupo está interesado en establecer proyectos de I+D con empresas que necesiten adaptar este conocimiento a sus necesidades específicas.

VENTAJAS Y ASPECTOS INNOVADORES

VENTAJAS

· La realimentación mediante simulación requiere un ancho de banda menor para el sistema.

· Equipamiento económico para la interfaz de usuario que permite reducir el coste.

ASPECTOS INNOVADORES

· Añadir el concepto de telemanipulación al ya tradicional de teleoperación de modo que el usuario no sólo controle un robot, sino que también manipule con el los objetos presentes en el área de trabajo.

· Realimentación basada en simulación o representación virtual en lugar de la realimentación clásica mediante vídeo.

APLICACIONES DE LA OFERTA

La tecnología es aplicable a los siguientes casos:

· Sector: Cualquier industria que necesite telemanipulación.

·En general, todos aquellas aplicaciones que necesiten evitar el contacto entre el trabajador y los productos bajo proceso

COLABORACIÓN BUSCADA

El grupo de investigación está interesado en establecer proyectos de I+D y colaboración para adaptar su know-how a las necesidades específicas del cliente.