

## INNOVADOR SISTEMA DE MANEJO DE ROBOTS INDUSTRIALES MEDIANTE PANTALLAS MULTITÁCTILES.

26 de Abril de 2010



El pasado día 23 de Abril el IDF presentó ante técnicos del IMPIVA la primera versión de un innovador sistema para manejar en tiempo real robots industriales a través de interfaces multitáctiles.

El prototipo muestra un control intuitivo, sencillo y rápido de todos los ejes y orientación de un brazo robot de KUKA sobre una pantalla de 46 pulgadas en forma de mesa, que puede ser manipulada por uno o varios operarios a la vez, en función de la complejidad del trabajo a realizar por el robot.

Se trata de un sistema de control táctil modular, de manera que puede personalizarse el diseño, tamaño y funcionalidad de la interfaz gráfica para adecuarse a las necesidades de las empresas, sin que ello varíe la fiabilidad y funcionamiento de la aplicación robotizada.

Actualmente, el proyecto se está testando en labores de inspección en vivo con cámaras robotizadas, pero sus posibles aplicaciones van mucho más allá, ya que el sistema se puede aplicar a cualquier proceso industrial que involucre tareas con robots industriales.

En este trabajo de investigación dirigido por el Dr. Adolfo Muñoz, han participado Peter Nyman y Martin Edberg, de la Chalmers University of Technology (Suecia), y Lei Wang, de la Universidad de Beijing (China), como parte de la colaboración e intercambio de personal que se tiene con estas dos Universidades.