

Productos alcanzados



ESTA FOTO NO ES PERO SE PUEDE?

- Documentación que define los escenarios de aplicación, las especificaciones del control por voz y las especificaciones del sistema Tracking.
- Sistema robótico de aspiración interna integrado. Vídeos de las diferentes aplicaciones de robótica colaborativa basada en interfaces de lenguaje natural.

EDUBOT

Puesto de trabajo didáctico
de robótica colaborativa
basado en interfaces de lenguaje natural

Centro

CIP "TAFALLA"

CIP "ETI"

CI "SAN JUAN-DONIBANE"

Coordinador

Iker Aramendía Jiménez de Vicuña

Profesores/as

Gotzon Aznar Barrio

Fernando Pascual Morales

Roberto Berrueta Vicente

Iñaki Hualde Samper

Juan Pablo Cerdán Aznárez

Objetivo

- Desarrollar un puesto de trabajo didáctico de robótica colaborativa basada en lenguajes naturales. Desarrollo del interface en lenguajes naturales.

Características

1. Diseñar e integrar un sistema mediante sensores que permitan percibir el contexto a un robot colaborativo.
2. Diseñar e integrar un sistema de detección contacto que permita percibir el contacto del humano con el cuerpo de un robot colaborativo.
3. Desarrollar un puesto didáctico que valide que dichos sensores cumplen o no los requerimientos para una futura implementación en el sector industrial controlando un robot.

UTILIDAD DEL PROYECTO

Se trata de tipo de robótica que permite la interacción directa con los usuarios, sin necesidad de elementos de seguridad adicionales. Por otro lado, la programación del sistema es extremadamente rápida, en consecuencia la flexibilidad que aporta a los docentes/alumnado permite programar de manera sencilla.

