

Productos alcanzados



- Anclajes entre MIR y COBOT y software de control de los anteriores y máquinas.
- Equipamiento de plataforma móvil para robot colaborativo.
- Material didáctico relacionado con las nuevas tecnologías aplicadas en el proyecto.

Acoplamiento de un Cobot
a una plataforma móvil inteligente y
creación de software para su control a distancia

Centro

CI "SAN JUAN-DONIBANE"
CIP "VIRGEN DEL CAMINO"
IRUÑA TECNOLOGÍAS

Coordinador

Eduardo Armendariz Tabar

Profesor

*Jorge Bea Sánchez
Eduardo Echalecu*

Objetivo

Diseñar un utillaje de unión entre la plataforma móvil y el robot colaborativo que sirva también para transportar los productos o utillajes requeridos por el cliente, incorporando una cámara web manejada por el robot para su control y mantenimiento a distancia.

Características

Con las destrezas y el material obtenido se ha sentado una potente base para incorporar a partir del curso que viene la programación de robots móviles autoguiados a la práctica docente con nuestros alumnos de mecatrónica y robótica. Estas tecnologías son tan innovadoras que incluso todavía no han sido incorporadas en nuestro entorno productivo, convirtiendo a los centros educativos implicados en referentes en este campo industrial.

UTILIDAD DEL PROYECTO

- Colaboración entre distintos centros de formación compartiendo recursos de los centros con acceso remoto que se pretende desarrollar.
- Relación y colaboración con empresas punteras tecnológicamente hablando en otros proyectos.
- Efecto motivador de cara al alumnado.
- Modernización de las instalaciones adecuándolas a las demandas de la Industria 4.0.

