

Financiación

El proyecto COMMANDIA (SOE2/P1/F0638) está cofinanciado por el Programa Interreg Sudoe y el Fondo Europeo de Desarrollo Regional (FEDER).

Información de contacto

SIGMA Clermont
Campus des Cézeaux CS 20265
63178 Aubière Cedex, France

<http://commandia.unizar.es>

2018 - 2021

COMMANDIA

Robótica móvil
colaborativa de
objetos
deformables en
aplicaciones
industriales



Motivación

- La automatización es vital para mejorar la competitividad de las empresas y la calidad de las condiciones de trabajo.
- Muchas tareas que involucran productos deformables se realizan manualmente.
- Estas tareas pueden causar dolencias o lesiones, ser incómodas e incluso peligrosas para los trabajadores.

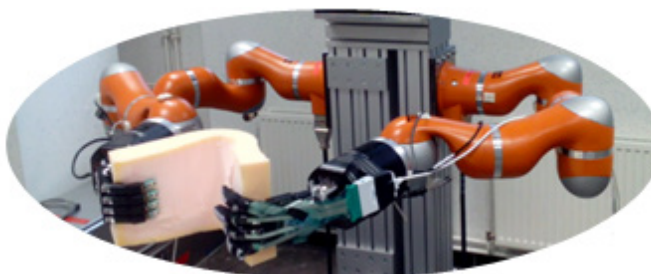


Contexto

Muchas industrias estratégicas manejan productos deformables, como alimentos, ropa, juguetes o artículos de cuero. La manipulación y procesamiento automático de productos deformables es un desafío tecnológico importante debido a la variabilidad de estos productos.

Objetivos

El objetivo principal de este proyecto es mejorar la competitividad y las condiciones de trabajo de las industrias en las que objetos deformables deben ser manipulados directamente por los operadores humanos para controlar su forma durante la producción.



Este proyecto propone desarrollar y diseminar un conjunto de nuevas técnicas y tecnologías en percepción, control y planificación robótica para manejar dinámicamente objetos deformables con un grupo de manipuladores móviles colaborativos. Estas nuevas funcionalidades robóticas se aplicarán en tareas industriales de especial relevancia identificadas por los socios industriales en los sectores de la alimentación y el calzado.

Equipo de trabajo

Socios de todo el espacio SUDOE se han unido para desarrollar el proyecto COMMANDIA

