PROYECTO COMMANDIA

Robótica móvil colaborativa de objetos deformables en aplicaciones industriales

Ignacio Cuiral Zueco

(+info en commandia.unizar.es)









¿ Qué es COMMANDIA?

COMMANDIA es un proyecto cofinanciado por el Programa Interreg Sudoe y por el Fondo Europeo de Desarrollo Regional (FEDER).



Contexto

Existen muchas **industrias** estratégicas que **manejan productos deformables**: alimentos, ropa, juguetes o artículos de cuero.





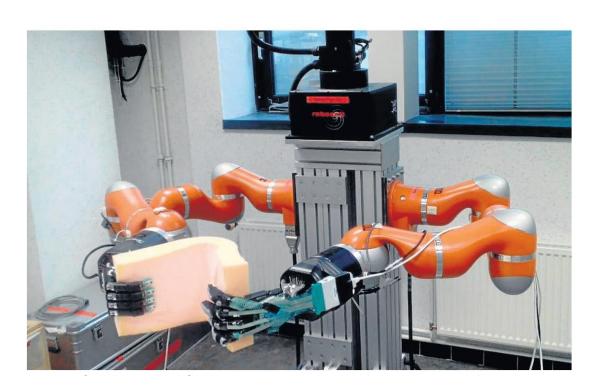
La **automatización** de la **manipulación y el procesamiento** de **productos deformables** es un desafío tecnológico.

Debido a la variabilidad de estos productos, estas tareas son difíciles de automatizar hoy en día, ya que no se ofrece ninguna solución robótica robusta a la industria.

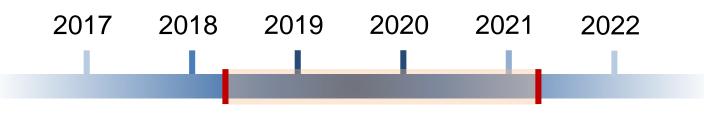
Objetivos de COMMANDIA

- 1. Identificación de tareas industriales donde la integración de robots colaborativos para manipular productos deformables puede mejorar la productividad y las condiciones de trabajo.
- 2. Desarrollo de 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.
- 3. Aplicación de las nuevas funcionalidades en varias tareas industriales identificadas como prioritarias por los socios industriales.





El proyecto se debe realizar a lo largo de 3 años.

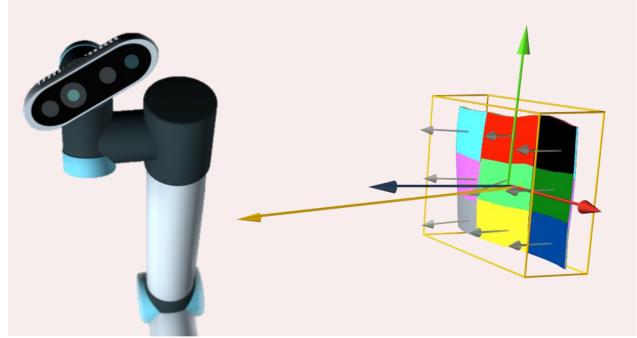


Desde abril de 2018 hasta marzo de 2021

Módulos del sistema robótico

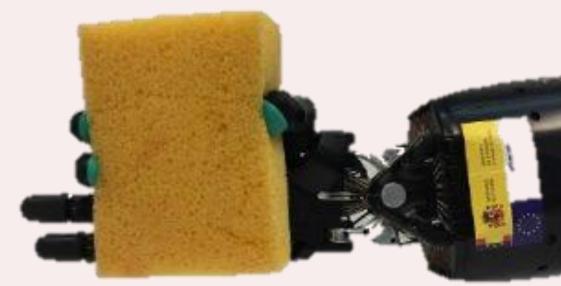
PERCIBIR

Desarrollo de técnicas de seguimiento visual de la deformación de la superficie basadas en sistemas de visión activa.

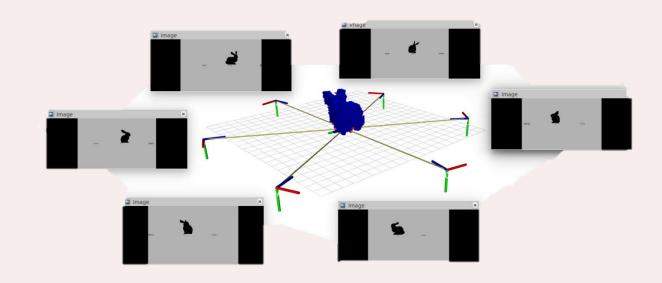


MANIPULAR

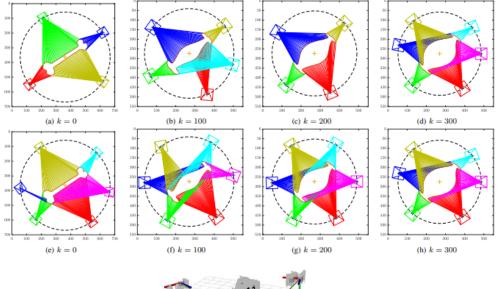
Combinación de **estrategias de control** del manipulador robótico **para manipular objetos deformables**.

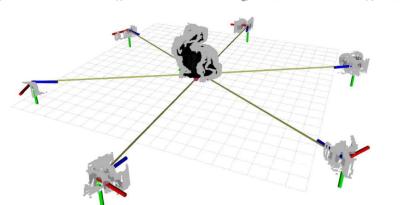


COLABORAR Planificación de colaboración multi-robot en tareas complejas que requieran el uso de más de un robot.

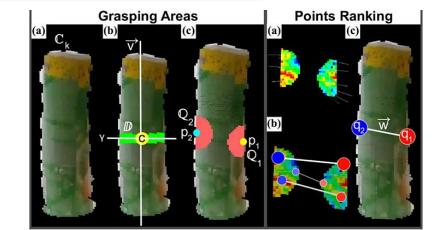


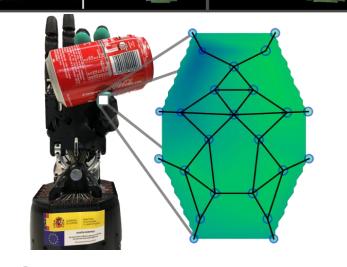
Algunos de los avances realizados



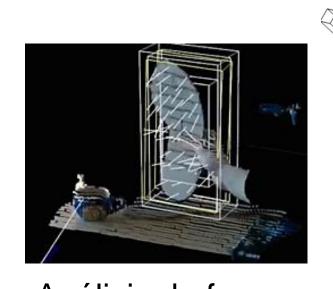


Estrategias de percepción multirobot de objetos deformables.

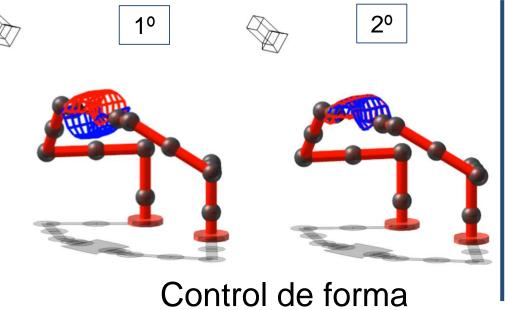


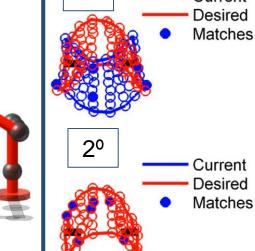


Elección de puntos de agarre y análisis de su estabilidad.



Análisis de forma





Consorcio

3 PAÍSES







6 ENTIDADES



