

Método de guiado de dispositivos robóticos teleoperados para alternar modo de control en posición y modo de control en velocidad

Información de contacto

Dirección: Principales:

- RAFAEL ARACIL SANTONJA

rafael.aracil@upm.es

- JORGE BARRIO GRAGERA

jordi.barrio@upm.es

- Francisco Alejandro Suarez Ruiz

fa.suarez@upm.es

- MANUEL FERRE PEREZ

m.ferre@upm.es

Tipo de oferta tecnológica

Patentes

¿Dónde?

Centro de Automática y Robótica (CAR). Centro Mixto UPM-CSIC Robots y máquinas inteligentes

Documentación

[Descargar documentación adicional \(jsp?id=662&id_archivo=2370&tipo=patente&extension=fichero \)](#)

Descripción de la patente

MÉTODO DE GUIADO DE DISPOSITIVOS ROBÓTICOS TELEOPERADOS PARA ALTERNAR MODO DE CONTROL EN POSICIÓN Y MODO DE CONTROL EN VELOCIDAD, que comprende la adaptación del dispositivo maestro dividiendo su zona de trabajo en región interna donde se implementa el modo de control en posición del robot esclavo, y región externa donde se implementa el modo de control en velocidad; utilización de una red de comunicaciones para transmitir órdenes de movimiento y fuerzas ejercidas por ambos dispositivos; adaptación del dispositivo maestro para que produzca efectos de vibración en las transiciones entre región interna y externa, indicando el cambio de un modo de control a otro.El cambio de un modo de control a otro se produce de forma que se garantiza el funcionamiento estable de los dispositivos y la máxima telepropiocepción para el operador.

Situación

Concedida

Número de solicitud

P201132146

Número de publicación

ES2416931

Fecha de presentación

30/12/2011

Fecha de concesión

11/02/2014