

dimecres, 22 de maig de 2013

El Grup de Robòtica del GREA de la UdL desenvolupa un robot amb moviment autònom



El [Grup de Robòtica](http://robotica.udl.cat/) [<http://robotica.udl.cat/>] del *GREA Innovació Concurrent* [<http://www.grea.udl.cat/cat/start.php>] de la Universitat de Lleida ha desenvolupat un robot capaç de moure's de forma autònoma en exteriors.

Jordi Palacín, responsable del grup i professor de l'Escola Politècnica Superior, explica que la idea bàsica d'aquest robot és que actuï com a robot de companyia o de vigilància amb capacitat per moure's per exteriors d'edificis i camps. El robot utilitza el GPS per orientar-se i es comunica amb una APP del mòbil del seu propietari en dos modes diferents:

- En un primer mode el robot està a l'espera. El propietari activa una APP en el seu mòbil que guarda la trajectòria enregistrada pel seu GPS i llavors pot fer un recorregut per un terreny obert. Al finalitzar, l'usuari pot enviar aquesta trajectòria (o altres enregistrades) al robot per tal que la repeteixi mitjançant el seu propi GPS. El robot té capacitat per fer i transmetre fotos amb el que podria ser utilitzat per vigilar (tipus sometent) grans àrees.

- En un segon mode (el més interessant). El propietari activa una APP que envia constantment la posició GPS del usuari al robot mòbil. Llavors el robot mòbil utilitza el seu GPS per estar sempre prop del seu propietari (com una mascota obediènt). L'objectiu d'aquest mode era intentar crear una relació de proximitat, companyia i seguiment entre una persona i una robot mòbil.

Actualment els robots encara no "poden veure" la idea va ser utilitzar el GPS del robot per apropar-se a la posició GPS que li envia el mòbil (amb GPS) del propietari. De moment l'error del GPS es d'uns metres però el fet que el robot segueixi a la persona permet establir un enllaç emocional molt interessant, esperem que quan es desenvolupi el sistema Galileo (amb precisió de cm) l'efecte serà impressionant. Val a dir que aquest és el nostre primer robot mòbil amb capacitat de funcionament plenament independent en exteriors d'edificis.

El desenvolupament concret d'aquesta aplicació ha anat a càrrec de l'estudiant **Eduard Clotet** i deriva del treball guanyador del **Primer Concurs de Projectes de Promoció de l'Escola Politècnica Superior**. [<http://eps.blogs.udl.cat/?s=Concurs+Projectes+Promoci%C3%B3+EPS>]



PREMSA

21 de maig de 2013



[http://www.eps.udl.cat/docs/noticies/Maig13_21_Segre.pdf]



[http://www.eps.udl.cat/docs/noticies/Maig13_21_Segre2.pdf]



[http://www.eps.udl.cat/docs/noticies/Maig13_21_Segre3.pdf]

VIDEO



TN Comarques / 21 de maig de 2013 / 5'49" [

[<http://www.tv3.cat/videos/4582891/Telenoticies-Lleida-21052013>]