

La UJI crea un interfaz de robots submarinos

CASTELLÓN

Un equipo investigador del Laboratorio de Sistemas Interactivos y Robóticos de la UJI ha desarrollado un software que permite controlar a distancia robots submarinos con capacidad de manipulación de forma más eficaz, puesto que ofrece una interfaz gráfica por ordenador y simulación realista previa. La nueva tecnología enmienda la falta que existe en los sistemas de simulación e interfaces 3D realistas que posibilitan el con-

trol remoto de tareas en robots manipuladores móviles autónomos y teleoperados. El uso de robots en escenarios peligrosos es indispensable ante situaciones provocadas por accidentes, fuego, humo, radiación o aguas profundas, donde es casi imposible acceder de manera presencial. El nuevo software enriquece la realidad recibida desde el robot localizado en el entorno peligroso y la unifica con información 3D extraída mediante técnicas de inteligencia artificial.