URPA ROBÒTICA PER A AGAFAR UN OBJECTE

DESCRIPCIÓ DE LA TECNOLOGIA

Membres del personal investigador de la Universitat Jaume I de Castelló han desenvolupat una urpa robòtica amb parts de rigidesa variable sobre estructures rígides.

El nou disseny permet agafar objectes delicats i amb geometries complexes, com ara la fruita, sense danyar-lo.

SECTORS D'APLICACIÓ EMPRESARIAL

Manipulació de productes hortofructícoles i altres productes fràgils.

AVANTATGES TÈCNICS I BENEFICIS EMPRESARIALS

Capacitat d'adaptar-se a la forma dels objectes. Capacitat de prensió més gran. Reducció del consum energètic

ESTAT DE DESENVOLUPAMENT DE LA TECNOLOGIA

Validada a escala de laboratori.

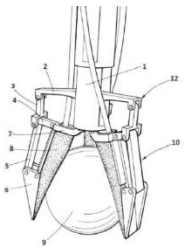
DRETS DE PROPIETAT INDUSTRIAL I INTEL·LECTUAL

Invenció protegida mitjançant model d'utilitat espanyol, amb número de referència U202131744 i data de concessió 01/09/2021.

COL·LABORACIÓ BUSCADA

Acord de llicència.

IMATGES RELACIONADES



DADES DE CONTACTE

César Viúdez / Laura Agea
Oficina de Cooperació en Investigació i Desenvolupament Tecnològic (OCIT)
Universitat Jaume I de Castelló
+34 964 387 669
patents@uji.es
http://patents.uji.es