

dijous, 11 d'abril de 2013

11 d'abril de 2013

Translate [<http://translateth.is/>]

La UdL inicia el desenvolupament d'un assistent personal robòtic per a persones amb discapacitat

■ La Càtedra Indra-Fundación Adecco també avalua un dispositiu REM

La Universitat de Lleida (UdL) ha iniciat un nou projecte d'R+D per desenvolupar un Assistent Personal Robòtic (APR) que faciliti el treball en equip a les persones amb discapacitat que no puguin estar físicament a la seua oficina. El projecte, que s'emmarca en la Càtedra Indra-Fundación Adecco de Tecnologies Accessibles de la UdL, els permetrà estar presents de manera virtual a l'empresa i poder moure's i desplaçar-se per l'entorn per participar en reunions o trobades informals.



</export/sites/universitat-lleida/ca/serveis/c>

[+] AMPLIAR

D'esquerra a dreta: Brufau, Fernández, Palacín i Pérez / Foto: UdL

El robot està dotat amb un sistema de videoconferència que funciona mitjançant una connexió a Internet. El treballador pot escoltar i

ser escoltat a través d'un sistema d'àudio, veure a través de la seua càmera i ser vist pels seus companys a través de la seua pantalla. L'equip liderat pel director de la Càtedra i professor de la UdL Jordi Palacín aborda diferents reptes tecnològics com el disseny del sistema motriu del sistema APR per tal que el moviment del robot sigui àgil i dinàmic en un entorn d'oficina; el disseny mecànic del sistema; la definició i implementació del sistema de control de desplaçament; i la proposta i implantació de la versió bàsica del sistema de telecontrol.

La Càtedra Indra-Fundación Adecco també desenvolupa el projecte REM, un dispositiu hardware similar a unes ulleres que permet controlar el desplaçament del cursor mitjançant el moviment dels ulls

La Càtedra Indra-Fundación Adecco de la UdL també està desenvolupant el projecte REM, un dispositiu hardware similar a unes ulleres que es connecta directament a un ordinador amb connector USB i que permet controlar el desplaçament del cursor només mitjançant el moviment dels ulls. Actualment els investigadors estan avaluant un primer prototip funcional i treballen per tal que el dispositiu permeti l'escriptura de textos mitjançant la solució [VirtualKeyboard](http://robotica.udl.cat/catedra/virtualkeyboard/version32/) [<http://robotica.udl.cat/catedra/virtualkeyboard/version32/>] amb el menor esforç possible. El teclat virtual VirtualKeyboard i el ratolí virtual

[HeadMouse](http://robotica.udl.cat/catedra/headmouse/version42/) [<http://robotica.udl.cat/catedra/headmouse/version42/>] ja sumen prop de 400.000 descàrregues des de 95 països de tot el món, la majoria procedents d'Espanya, Brasil, Xile, Mèxic, Colòmbia i Argentina.


El rector de la UdL, Roberto Fernández, s'ha reunit avui amb el director de la Càtedra i els representants de les entitats que la impulsen: el director d'Indra a Catalunya, Manel Brufau; i el coordinador regional de la Fundación Adecco, Francesc Xavier Pérez.


Més informació

NOTÍCIES

RELACIONADES

 15 de febrer de 2012
La UdL simplifica l'ús del ratolí i el teclat virtuals per a discapacitats [<https://www.udl.cat/ca/serveis/oficina/Noticies/15-de-febrer-de-2012-00001/>]

 9 de setembre de 2010
La UdL millora el ratolí i el teclat virtuals per a persones amb discapacitat motriu severa [<https://www.udl.cat/ca/serveis/oficina/Noticies/9-de-setembre-de-2010/>]

 9 de juliol de 2009
La UdL desenvolupa un teclat virtual per a persones discapacitades [<https://www.udl.cat/ca/serveis/oficina/Noticies/9-de-juliol-de-2009/>]

 17 de gener de 2008
La UdL desenvolupa un 'ratolí' virtual per a persones discapacitades [<https://www.udl.cat/ca/serveis/oficina/Noticies/17-gener-de-2008/>]

 [javascript:window.print()]  [javascript:history.back()]  [#]