

Mejoras en la patente principal P200201666 " Robot paralelo trepador y deslizante para trabajos en estructuras y superficies"

Información de contacto

Dirección: Principales:

- RAFAEL ARACIL SANTONJA

rafael.aracil@upm.es

- ROQUE JACINTO SALTAREN PAZMIÑO

roquejacinto.saltaren@upm.es

Otros inventores:

- JuanLópez Coronado UPCT - Universidad Politécnica de Cartagena

Tipo de oferta tecnológica

Patentes

¿Dónde?

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

Descripción de la patente

La presente invención se refiere a un robot submarino de estructura paralela consistente en la mejora o desarrollo de la patente principal P200201666 "Robot paralelo trepador y deslizante para trabajos en estructuras y superficies" a la navegación teleoperada bajo el agua. El desarrollo que se presenta consiste en adosar a cada anillo del robot (1) y (2) las aletas (7) para el control de la estabilidad y la navegación bajo el agua. El robot submarino, dispone de motores impulsores (4) que van ensamblados en los anillos (1) y (2) y que le permiten propulsarse, así como brazos manipuladores (9) más un sistema de control por computador alojado en los anillos (1) y (2).

Número de solicitud

P200302920

Número de publicación

ES2253960

Fecha de presentación

10/12/2003

Fecha de concesión

13/06/2007