

# Robot submarino modular

## Información de contacto

### Dirección: Principales:

- RAFAEL ARACIL SANTONJA

**rafael.aracil@upm.es**

- Gabriel Armando Poletti Ruiz

**gabriel.poletti.ruiz@alumnos.upm.es**

- Gonzalo Emmanuel Ejarque Rinaldini

**ge.ejarque@alumnos.upm.es**

- ROQUE JACINTO SALTAREN PAZMIÑO

**roquejacinto.saltaren@upm.es**

## Tipo de oferta tecnológica

Patentes

## ¿Dónde?

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

## Documentación

[Descargar documentación adicional \(jsp?id=932&id\\_archivo=3263&tipo=patente&extension=fichero \)](#)

### Descripción de la patente

Robot submarino transformable para trabajos en fondos marinos y construcciones marinas de morfología humanoide que puede desplazarse y trepar haciendo uso de sus extremidades. Puede ser útil para trabajar bajo el agua en cascos de barcos, estructuras de plataformas petrolíferas, recipientes nucleares, bases de construcciones civiles como puertos, columnas de puentes, presas o fondos marinos en general, requieren de dispositivos que se puedan desplazar apoyándose sobre la superficie de trabajo.

### Situación

Concedida

### Número de solicitud

P201431539

### Número de publicación

ES 2525773

**Fecha de presentación**

20/10/2014

**Fecha de publicación**

29/12/2014

**Fecha de concesión**

21/04/2015