

dimecres, 20 de desembre de 2023

El Laboratori de Robòtica desenvolupa un sistema de navegació per a robots mòbils

Robots mòbils per lliurar petits paquets en edificis de diverses plantes

Planificar el camí d'un robot mòbil que ha de transportar i lliurar petits paquets dins d'un immoble de diverses plantes. Aquest és el repte amb el qual treballen investigadors del Laboratori de Robòtica, del departament d'enginyeria Industrial i de l'Edificació, de la Universitat de Lleida. Els avenços en el disseny del seu sistema de navegació els han compartit a la conferència anual de la Societat d'Electrònica Industrial (IES ONCON 2023 [<https://iesoncon2023.com/>]) i els han publicat a la revista científica *Sensors* [<https://www.mdpi.com/journal/sensors>].



Mitjançant un conjunt de nodes i trajectòries vàlides entre ells, un cop definit un destí, el robot troba la millor trajectòria, recorrent la menor distància i seguint el camí planificat utilitzant un sensor LIDAR, que mesura l'espai lliure al seu voltant.

Més informació [

<https://www.udl.cat/ca/serveis/oficina/Noticies/Robots-mobils-per-lliurar-petits-paquets-en-edificis-de-diverses-pla>]

Prensa [

https://www.segre.com/ca/lleida/231220/desenvolupen-robot-pot-agafar-ascensors-per-arribar-seu-desti_287688]