

Dispositivos de Entrada de Datos 3D en Tele-Robótica*




M. Mellado, J.V. Catret, D. Puig
 Departamento de Ingeniería de Sistemas y Automática
 Universidad Politécnica de Valencia
 Camino de Vera s/n, E-46022 Valencia, España
<http://www.isa.upv.es> {martin,jvcatret,dpuig}@isa.upv.es



*Este trabajo ha sido parcialmente financiado por los proyectos de la UPV (PII-19990576) y FEDER-CICYT (Ref. 1FD97-2158-C04-0x TAP).

PLATAFORMA DE EVALUACIÓN

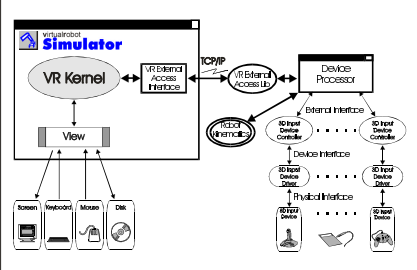


Antecedente
 Sistema de Control GENERIS para Robótica Industrial y Pesada (ISIS - JRC)
Virtual Robot Simulator (VRS)

Necesidades
 Guiado Tridimensional del Robot

Problemática
 Integración del Control de los Dispositivos






EVALUACIÓN


Categorías de Usuario:


- Principiantes
- Expertos en
 - Gráficos por Computador
 - Robótica
 - Gráficos y Robótica

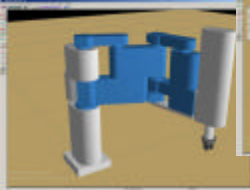



Protocolo de Evaluación:

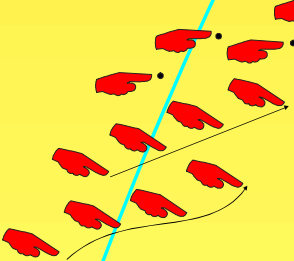
- Éxito o Fracaso
- Precisión y Tiempo de Resolución en 1^o intento y mejora en 3^o
- Valoración Subjetiva: Dificil, Adecuado, Apropiado, Satisfactorio

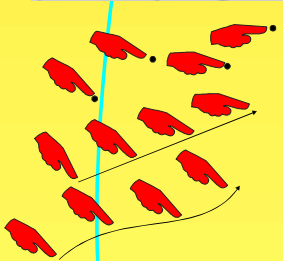


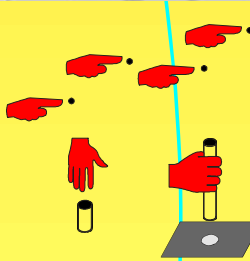


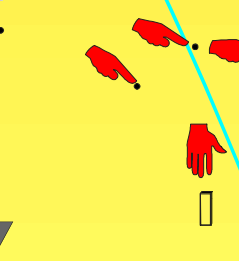












Aplicaciones:

- Posicionamiento PTP sin orientación
- Trayectoria rectilínea sin orientación
- Trayectoria curva sin orientación

Aplicaciones:

- Posicionamiento PTP con orientación
- Trayectoria rectilínea con orientación
- Trayectoria curva con orientación

Aplicaciones:

- Posicionamiento PTP sin orientación
- Agarre de un cilindro
- Inserción de cilindro en agujero

Aplicaciones:

- Posicionamiento PTP con orientación
- Agarre de un prisma rectangular
- Inserción de prisma en agujero