

SPOKE	Spoke 5 - Smart and sustainable environments
Acronimo Progetto:	TELEOPERATOR
Titolo Progetto:	TELEOPERATED robotiC wORKcell
Key-words	robotica, teleoperazione, human-centered automation, ambienti lavorativi ostili
Tipologia di impresa	MPI
Durata	12 Mesi
Costi totali progetto:	161.658,50 €
Contributo totale richiesto:	100.172,08 €
Abstract	<p>Il presente progetto intende sviluppare in forma prototipale un sistema di tele operazione mediante il quale un operatore possa comandare il movimento di un robot industriale. Lo scopo del progetto è quello di fare in modo che l'operatore possa eseguire il proprio incarico al di fuori di un ambiente lavorativo con condizioni gravose, si pensi ad esempio ad operazioni di saldatura, verniciatura o sabbiatura. In queste operazioni il lavoratore opera in condizioni ambientali estremamente difficili e potenzialmente dannose per la salute. Sebbene potrebbe essere sostituito con un sistema robotico automatizzato, in presenza di piccoli lotti di produzione non vi è convenienza nel programmare una cella di lavoro ad hoc. La gestione del robot mediante teleoperazione risulta una soluzione caratterizzata da elevata versatilità e da un alto potenziale di impiego nella piccola e media industria.</p>
TRL iniziale:	3
TRL finale:	5