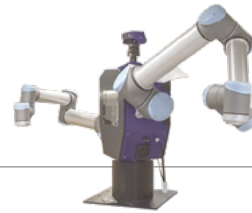


CROM



TORSO ROBÓTICO
COLABORATIVO DESTINADO
A LA **INVESTIGACIÓN EN
ENTORNOS DE FABRICACIÓN**

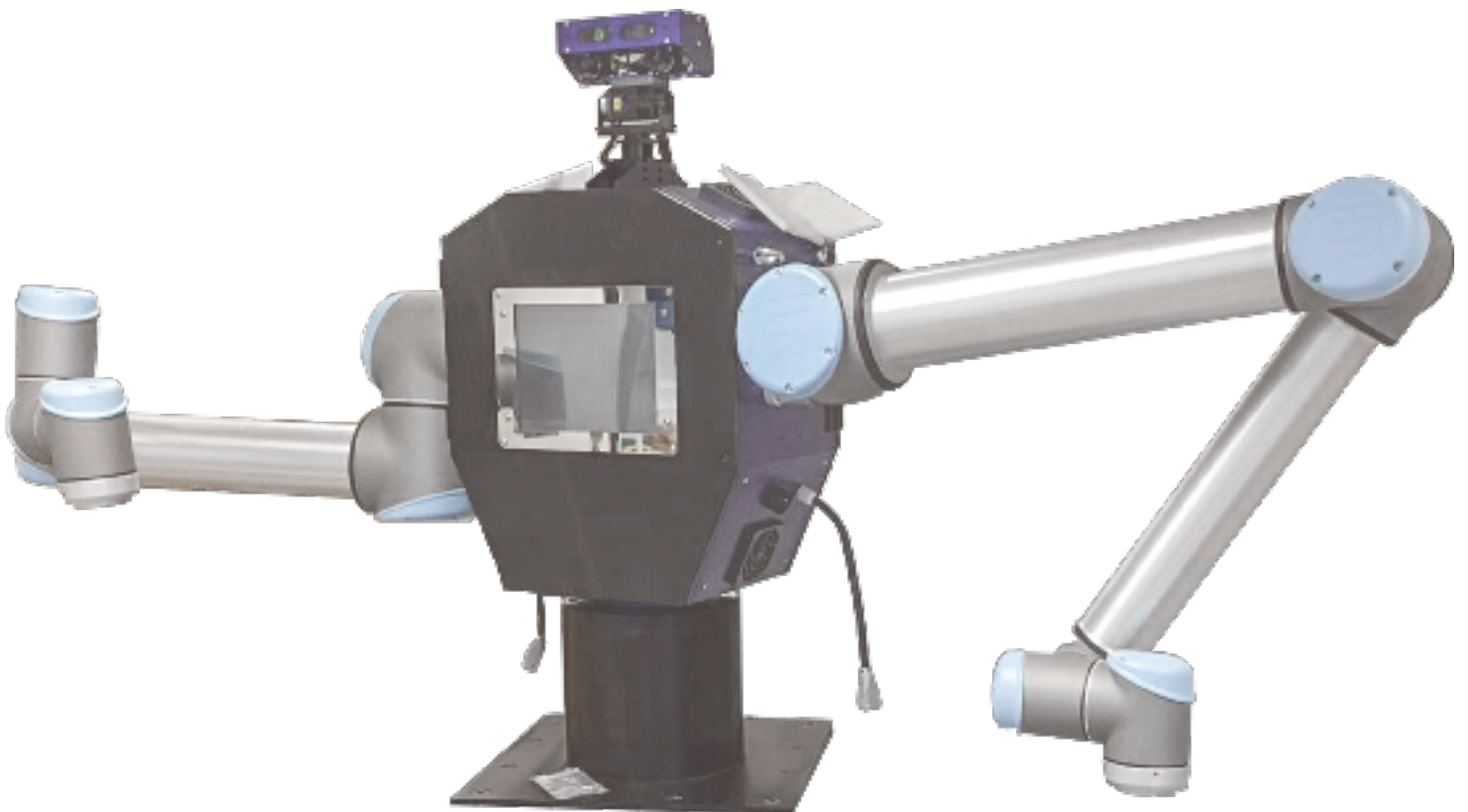
PERMITE OPERAR
JUNTO A PERSONAS
SIN NECESIDAD DE JAULAS

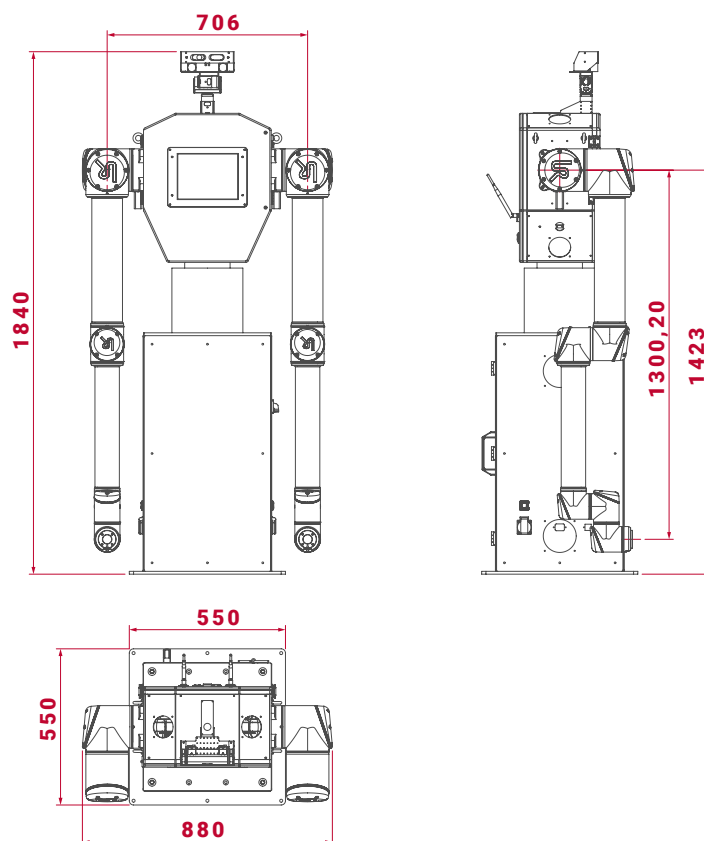
INVESTIGACIÓN Y DESARROLLO DE
LA INTERACCIÓN HUMANO-ROBOT EN
ENTORNOS DE FABRICACIÓN

TAREAS AVANZADAS DE PERCEPCIÓN Y
MANIPULACIÓN

HUMANOIDES INDUSTRIALES

INTELIGENCIA ARTIFICIAL





ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

MECÁNICAS

Dimensiones **1.840 x 880 x 550 mm**

Peso **Approx 105 Kg**

Estructura exterior **Frame structure: aluminium alloy cast metal**

Grados de libertad (ejes) **15 ejes**

Articulaciones **Cabeza: 2 ejes
Brazo: 6 ejes
Cintura: 1 eje**

Dispositivos adicionales **Mano (8 ejes)
Pinza (1 eje)
Pantalla frontal
Dispositivos de percepción (cámara en cabeza x 2, cámara en mano x 2, sensor 3D x 1)**

Fuente de alimentación **220VAC, 10A**

CONTROL

Sistema operativo **Ubuntu 12.04, 14.04**

Interfaz **Puerto LAN (100 base-T) x 1, control del eje a través del bus CAN**

SOFTWARE

Control **ROS (Robot Operating System)
MoveIt**

Modo de operación **Control de movimiento punto a punto de todos los ejes, trayectorias cartesianas (lineales) de cada brazo, siendo posible definir diferentes TCP (puntos centrales de la herramienta), Euler define las trayectorias de ambos brazos.**