

# Projeto Mobilizador PRODUTECH PTI

Novos Processos e Tecnologias para a Fileira das Tecnologias de Produção

## Newsletter

### | CONTEXTO

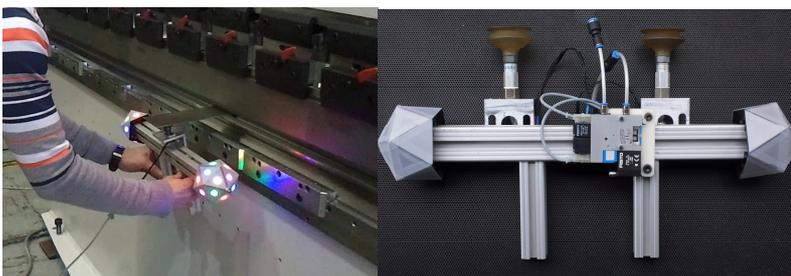
A robotização de operações de suporte à quinagem são tarefas que envolvem tempos de programação elevados e configurações complexas, quando realizadas recorrendo à consola de programação do robô industrial. Este problema é mais evidente em Indústrias com pequenas séries e grande diversidade de peças. É desta forma necessário desenvolver métodos de programação explícitos e intuitivos para o operador.

### | SOLUÇÃO

Neste trabalho desenvolve-se um sistema de deteção e seguimento de uma ferramenta pneumática para manipulação de chapa durante a quinagem manual. A solução é constituída por um sistema de visão estereoscópico que detecta de forma síncrona marcadores activos presentes na ferramenta de ensinamento. A trajetória a efetuar pelo manipulador é gerada automaticamente a partir dos movimentos detetados.

### | BENEFÍCIOS

A presente solução permite uma redução dos tempos de programação recorrendo a um sistema intuitivo e de fácil utilização.



### SOLUÇÃO:

*Desenvolvimento de sistema de ensinamento de robôs manipuladores industriais para operações de quinagem.*

### Mais informações:

INESC TEC

[www.inescporto.pt](http://www.inescporto.pt)

INESC Porto, Campus da FEUP

Rua Dr. Roberto Frias, 378

4200 - 465 Porto, Portugal

### PROJETO:

**PRODUTECH PTI – Novos Processos e Tecnologias para a Fileira das Tecnologias de Produção**

*PPS 4 - Sistemas e aplicações periféricas para a robotização flexível e móvel.*