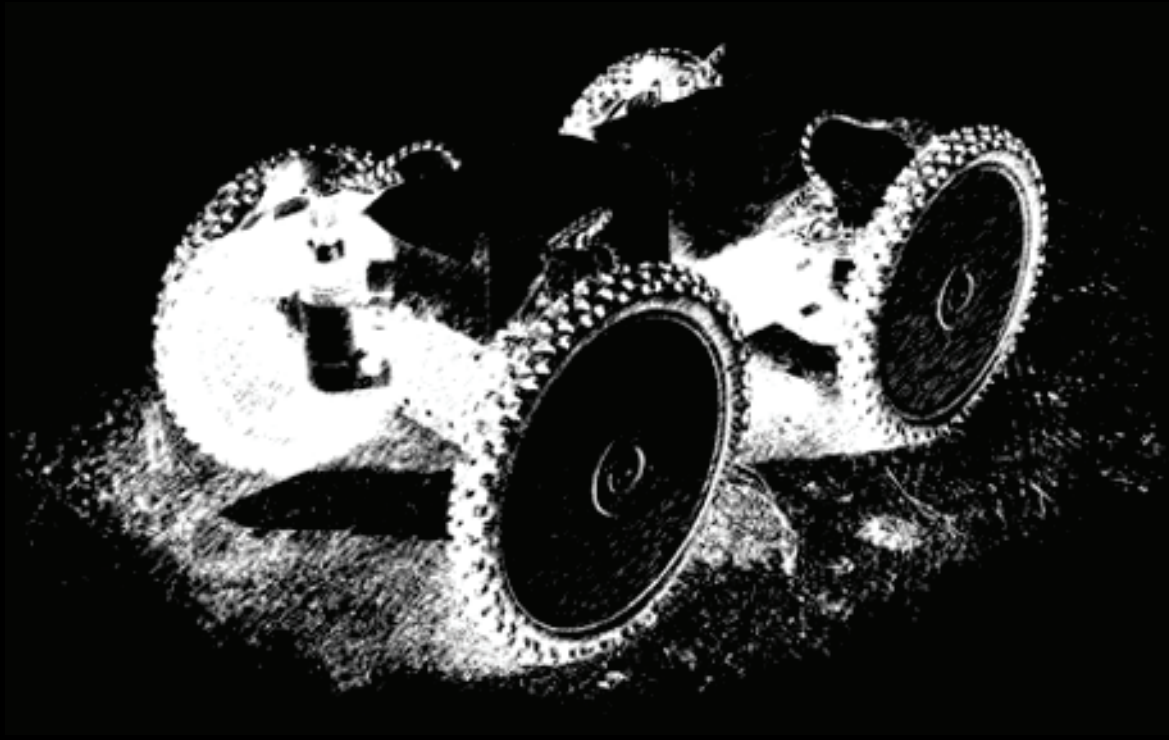


INTROBOT[®]

PRINCIPAIS CARACTERÍSTICAS DO ROBÔ



Developed by

INTROSYS
Global Control System Designers

POR
LISBOA
PROGRAMA OPERACIONAL REGIONAL

QR
EN
QUADRO
DE REFERÊNCIA
ESTRATÉGICO
NACIONAL
PORTUGAL 2007.2013


UNIÃO EUROPEIA
Fundo Europeu
de Desenvolvimento Regional

UNINOVA
INSTITUTO DE DESENVOLVIMENTO DE NOVAS TECNOLOGIAS

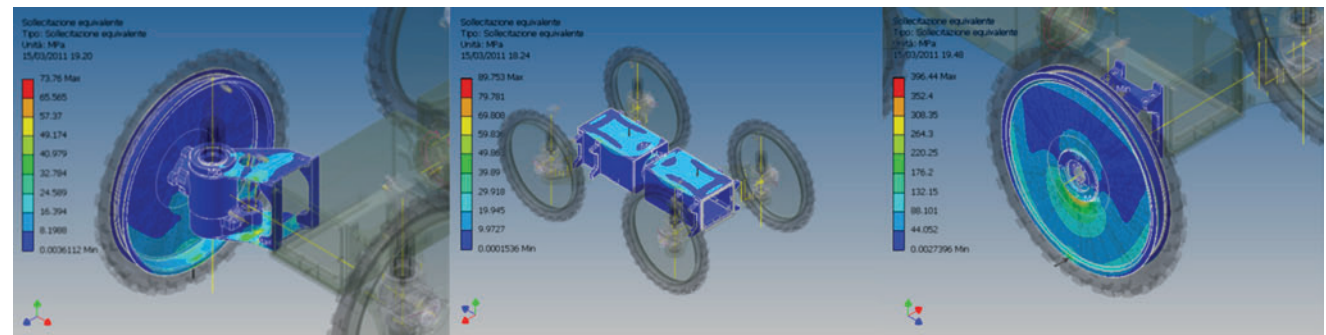
LabMAG
laboratório de modelação de agentes

FLEXIBILIDADE E ROBUSTEZ

O robô permite expandir facilmente as suas funcionalidades, permitindo a fácil integração de novos componentes e novos pacotes de software de forma escalar e/ou reconfigurável. Esta possibilidade de customização é resultado da sua flexibilidade.

A robustez deve-se ao facto do robô ser resistente tanto

a forças externas (forças induzidas na plataforma física devido ao rigor da operação/terreno), como ao desgaste devido a operações prolongadas (controlando o estado de operação dos componentes, como sobreaquecimento ou qualidade das comunicações, evitando que o robô entre em estado de falha).



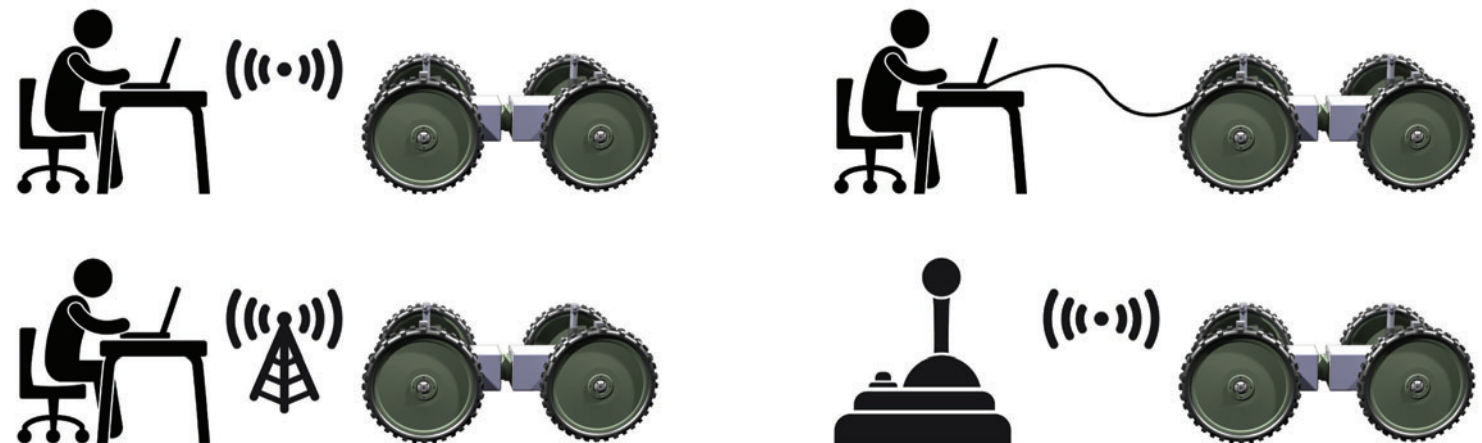
Simulação de stress para cargas verticais (a e b) e cargas laterais (c)

VERSATILIDADE E MANOBRABILIDADE

A versatilidade resulta das diferentes metodologias de controlo, com centro de controlo ou com comando de curto alcance, facilmente permutáveis entre si.

A manobrabilidade do seu sistema de locomoção resulta de um

eixo rotativo e de quatro rodas motrizes direccionáveis. As rodas permitem deslocação omni-direccional, lateral, ackerman e duplo ackerman.



Metodologias de Controlo. a. através de centro de controlo; b. com comando de curto alcance

