



HANDYBOT II

Desarrollo de sistemas robóticos con alta capacidad manipulativa, que pueden manejar diferentes componentes del calzado, así como, calzado deshormado e infantil.



El proyecto HANDYBOT II contribuye con los ODS:



Desarrolla:



Proyecto financiado por:



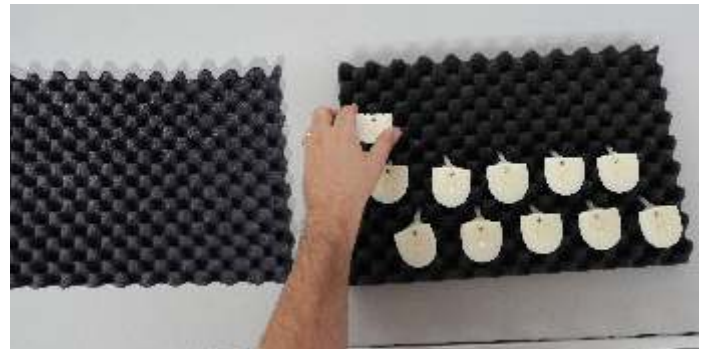


HANDYBOT II

Asistente robótico versátil con alta capacidad manipulativa para la cadena de producción de componentes de calzado.

El proyecto **HANDYBOT II** trabaja en el desarrollo de un asistente robótico versátil, con alta capacidad manipulativa, capaz de manejar diferentes componentes presentes en la cadena de producción de calzado, así como con el propio zapato final deshormado.

El objetivo principal es explotar el potencial que aportan las manos robóticas en la automatización de tareas repetitivas dentro de las cadenas de producción de calzado, combinando, además, realidad virtual e inteligencia artificial.



Las empresas de calzado precisan automatizar ciertas operaciones en sus líneas de producción, aumentando la eficiencia del proceso y evitando daños en sus operarios mediante la mejora de la ergonomía del puesto de trabajo. Impulsar la digitalización y la automatización se ha convertido en una necesidad para ganar competitividad.

La introducción de nuevos sistemas de robotización debe hacerse teniendo en cuenta que la industria valenciana del calzado está compuesta, en su mayoría, por PYMES. Por lo tanto, los costes de automatización en la cadena productiva deben ser asumibles para las pequeñas y medianas empresas.

En esta línea, INESCOP trabaja en la implementación de una mano robótica versátil, con alta capacidad manipulativa, que permita el agarre y posicionamiento de diferentes componentes de calzado de una manera autónoma, apoyándose en tecnologías como la realidad virtual y la inteligencia artificial.