

Título: PLANIFICACION Y CONTROL DE SISTEMAS MULTIROBOT EN TAREAS COORDINADAS.

Nombre: RODRIGUEZ HERRERA CARLOS FRANCISCO

Universidad: Universidad Politécnica de Madrid

Fecha de lectura: 01/01/1994

Programa de doctorado: DESCONOCIDO

Dirección:

> **Director:** CARLOS BALAGUER BERNALDO DE QUIRÓS

Tribunal:

> **presidente:** EUGENIO ANDRÉS PUENTE

> **secretario:** ANTONIO BARRIENTOS CRUZ

> **vocal:** GUILLERMO OJEA MERIN

> **vocal:** JOSE TIBERIO HERNANDEZ PEÑAZOLA

> **vocal:** TORNERO I MONTSERRAT JOSEP

Descriptores:

> MATEMATICAS

> CIENCIA DE LOS ORDENADORES

> TECNOLOGIA DE LA AUTOMATIZACION

> CIENCIAS TECNOLOGICAS

> TECNOLOGIA DE LA INSTRUMENTACION

> SISTEMAS AUTOMATIZADOS DE PRODUCCION

El fichero de tesis no ha sido incorporado al sistema.

Resumen: EN ESTA TESIS SE PRESENTA UN ENTORNO INTEGRADO DE PLANIFICACION Y CONTROL PARA LA REALIZACION DE TAREAS COORDINADAS CON SISTEMAS MULTIROBOT. EL ENTORNO ESTA COMPUESTO POR MODULOS AUTONOMOS, CADA UNO DE LOS CUALES SOLUCIONA UN ASPECTO PARTICULAR DEL PROBLEMA, EMPLEANDO UNA METODOLOGIA ORIENTADA A LOS OBJETOS MANIPULADOS. SE ESTUDIAN LAS ETAPAS DE PLANIFICACION DE TAREAS, PROGRAMACION DEL SISTEMA Y CONTROL DE LA EJECUCION.

LOS METODOS PROPUESTOS SE HAN IMPLEMENTADO PARA LA REALIZACION DE DIVERSAS TAREAS TIPICAS DE COORDINACION (MANIPULACION CONJUNTA DE PIEZAS DE GRANDES DIMENSIONES, MANIPULACION DE PIEZAS

DEFORMABLES, TRABAJO SUPERFICIAL COORDINADO Y ENSAMBLAJE
COORDINADO) EN UNA PLANTA PILOTO CON DOS ROBOTS
INDUSTRIALES DIFERENTES.