



**Título:** EVALUACIÓN Y DESARROLLO INCREMENTAL DE UNA ARQUITECTURA SOFTWARE DE REFERENCIA PARA SISTEMAS TELEOPERACIÓN UTILIZANDO MÉTODOS FORMALES

**Nombre:** PASTOR FRANCO, JUAN ÁNGEL

**Universidad:** Universidad Politécnica de Cartagena

**Departamento:** Tecnología electrónica

**Fecha de lectura:** 08/07/2002

**Programa de doctorado:** TECNOLOGÍAS INDUSTRIALES

**Dirección:**

> **Director:** MARIA BARBARA ÁLVAREZ TORRES

> **Codirector:** ANDRÉS JOSÉ IBORRA GARCIA

**Tribunal:**

> **presidente:** ISIDRO RAMOS SALAVERT

> **secretario:** FRANCISCO JOSE RODRÍGUEZ URBANO

> **vocal:** DE LA FUENTE ALFARO JUAN ANTONIO

> **vocal:** JOSÉ MARÍA FERNÁNDEZ MEROÑO

> **vocal:** ALEJANDRO ALONSO MUÑOZ

**Descriptores:**

> CIENCIAS TECNOLOGICAS

> TECNOLOGIA INDUSTRIAL

> TECNOLOGIA ELECTRONICA

> TECNOLOGIA DE LOS ORDENADORES

**El fichero de tesis** ya ha sido incorporado al sistema

> <http://hdl.handle.net/10317/1207>

**Localización:** REPOSITORIO DIGITAL DE LA UPCT

**Resumen:** Los sistemas de teleoperación cubren una amplísima gama de misiones y mecanismos y deben satisfacer requisitos muy específicos. Este trabajo de tesis se ocupa de la evaluación y re-diseño de una "Arquitectura de referencia" para sistemas de teleoperación de robots de servicios.

Entre las principales aportaciones de la tesis pueden mencionarse:

\* La caracterización de los atributos de calidad de los sistemas considerados.



\* La evolución de una arquitectura de referencia utilizando el método ATAM.

\* La propuesta de una nueva descomposición funcional para los sistemas considerados siguiendo las pautas del método ABA.

\* La especificación de requisitos para un modelo de componentes aplicables a este tipo de sistemas.