



Áreas Generales

SPOT Boston Dynamics

NT249 (proyecto realizado en colaboración con VISIA)

Previamente a la ejecución de la actuación, las inspecciones termográficas y de ultrasonido se realizaban mediante procesos manuales.

Los operarios de mantenimiento recogían los equipos de medición y daban batidas a lo largo de la planta realizando inspecciones termográficas a los equipos.

Del mismo modo se realizaban revisiones con el sensor de ultrasonidos con el fin de detectar fugas neumáticas en la línea.

El objetivo de este proyecto consiste en equipar el robot cuadrúpedo de Boston Dynamics con una cámara térmica, cámara de visión y sensor de ultrasonidos.

Este robot debe ser capaz de ejecutar automáticamente rutas predefinidas a lo largo de la planta

con el objetivo de reportar datos de temperatura y fugas al sistema de control de estado de equipos conocido como “minitérminos”.

Los riesgos tecnológicos del proyecto radican en:

- Interacción con vehículos industriales.
- Interacción con AGVs.
- Inspecciones a equipos que se encuentran en movimiento.
- Detección de fugas por ultrasonidos en entorno ruidoso.
- Navegación en entornos de producción cambiantes.

Gracias a la ejecución con éxito de este proyecto, será posible validar la incorporación en el sistema productivo de un equipo de estas características, pudiendo analizar y resolver de forma óptima los riesgos anteriores.