



i-dome.com

pmiblog.it

consulteque.com

ictblog.it

[Forum](#) | [Newsletter](#)

[FOCUS ON](#)

[NEWS](#)

[MERCATI](#)

[LEGISLAZIONE](#)

[JOB&PROJECT](#)

[EVENTI](#)

[TECNOLOGIA](#)

[OFFICE](#)

[RELAX](#)

Ictblog

PHRIENDS il robot amico per prevenire gli infortuni sul lavoro

03/06/2009 by www.ictblog.it

Valutazione Rischi 81/08

Documento Valutazione Rischi 250€ compila il modulo on line in 2 min

Robot a 6 assi

Robot Antropomorfi Robot Cartesiani ARS Automation. Visita il sito

Annunci Google



Gioste, braccio meccanico sviluppato dall'Università di Pisa

Si chiama **PHRIENDS** (Physical Human-Robot Interaction: depENDability and Safety), il progetto europeo coordinato dal **Centro Interdipartimentale di Automatica, Robotica e Bioingegneria "E.Piaggio" dell'Università di Pisa**, che vede coinvolte come partners diverse università italiane ed europee, nonché KUKA Roboter, industria leader in Europa nella produzione di robots.

Un impegno di ricerca e innovazione che punta alla costruzione e alla messa sul mercato di **un robot in grado di lavorare fianco a fianco con l'essere umano senza metterlo in pericolo**. Gli stessi ricercatori sottolineano infatti che dividere uno spazio fisico con un robot può anche risultare fatale, molti incidenti sul lavoro ne sono triste testimonianza.



Justin, sviluppato dalla tedesca DLR

Contrariamente all'immaginario diffuso dalla letteratura di genere, una realtà in cui uomo e robot possano lavorare e interagire tranquillamente fianco a fianco in completa sicurezza è ancora tutta da costruire, e **ancora oggi l'unica garanzia di sicurezza è costituita dalla separazione degli spazi fisici tra uomo e macchina**. Proprio di studiare le condizioni per un'interazione più sicura si occupa il progetto PHRIENDS.

Copyright © 2009 Master New Media S.r.l. a socio unico - P.I. 02947530784.

Scopo del progetto è di mettere a punto i componenti chiave per lo sviluppo di **una generazione di robot con cui l'essere umano possa condividere l'ambiente lavorativo senza pericolo**. I nuovi robot devono essere costruiti in modo da **limitare i danni derivanti da un possibile impatto con il corpo umano**.

"Gli automi che sviluppiamo saranno intrinsecamente sicuri", commenta **Antonio Bicchi**, direttore del Centro di Ricerca Piaggio e ideatore del progetto "perché sarà la loro stessa struttura fisica a garantirlo, e non dei sensori o degli algoritmi che possono sempre fallire. Puntiamo a costruire robot che, oltre ad essere **più leggeri**, abbiano **una struttura morbida quando si muovono celermente**, e quindi rischiano un impatto, e **rigida quando compiono lavori che richiedono precisione**. Una funzione simile, in fondo, a quella della muscolatura umana".



Il braccio meccanico già in commercio

Sono già in sperimentazione i primi prototipi, che, una volta sul mercato, potranno essere applicati in numerosi campi dall'industria all'uso domestico, medico e per l'intrattenimento, contribuendo alla gestazione di un ambiente in cui uomini e macchine interagiscono in modo naturale, venendo in soccorso l'uno dell'altro.

Il primo risultato di PHRIENDS è già in commercio; si tratta di un **braccio meccanico in grado di ritrarsi non appena colpisce un essere umano**, facendo in modo che l'impatto risulti il più inoffensivo possibile. Ma nuovi prototipi - come Justin sviluppato dal partner tedesco DLR, sono pronti per essere sperimentati sul campo, e anche quest'anno la Conferenza Internazionale di Robotica ha premiato per la seconda volta consecutiva il progetto PHRIENDS. Insomma la 'rivoluzione copernicana' di Phriends,, che parte dalla sicurezza per ottenere le prestazioni e non viceversa, prosegue il suo cammino.

Tutti i diritti di proprietà letteraria e artistica sono riservati



Justin



Justin

Per la Vostra pubblicità Master Advertising

