



Università
di Genova

METODO PER LA RACCOLTA DI RIFIUTI MEDIANTE UN ROBOT DOTATO DI GAMBE

Descrizione

Il robot comprende un corpo centrale e una pluralità di gambe (4 o più) collegate al corpo centrale e che ne consentono la locomozione. Ciascuna gamba termina con un piede che permette al robot, interagendo con il terreno, di muoversi. Ogni gamba è articolata, con giunti motorizzati che permettono al robot di adattarsi su vari tipi di scenari e terreni ed anche in contesti non strutturati – ad esempio, su terreni accidentati.

Applicazioni

- Affiancamento di operatori e operatrici ambientali nella rimozione efficace e su larga scala di diverse tipologie di rifiuti pericolosi o in zone con pendenze elevate e impervie, minimizzando anche il rischio di infortunio sul lavoro.

Parole chiave

- Sostenibilità
- Intelligenza artificiale

Vantaggi

- Riduzione dei costi complessivi: vengono associati alle gambe del robot dei dispositivi configurati per la manipolazione ("*end effector*") e/o alla raccolta dei rifiuti, permettendo di evitare l'utilizzo di braccia specificamente adibite a tale compito;
- Sfruttamento della capacità dei robot dotati di gambe di selezionare i punti d'appoggio



Università degli Studi di Genova
Area ricerca e trasferimento tecnologico
Servizio rapporti con imprese e territorio
Settore valorizzazione della ricerca e trasferimento tecnologico
0102095922 brevetti@unige.it