Proyectos en desarrollo:

2013-2015 - Proyecto SECYT COD 06/B311: Plataformas compactas para Robótica y Teleoperación

Este proyecto se plantea como continuidad del 2011-2013, con orientación a plataformas y arquitecturas actualmente en clara expansión para el desarrollo del Procesamiento y Control. Hasta ahora nos hemos basado en DSPs y microcontroladores de 16/32 bits de un fabricante específico, con buenos resultados concretos pero con los límites que implica trabajar con una línea de productos particular.

Objetivo:

El objetivo primario es desarrollar dispositivos compactos basados en arquitecturas ARM, desde Cortex M3/M4 con o sin sistema operativo, a Cortex A8 o superior con sistema operativo. Los dispositivos a implementar son de procesamiento y control, como coordinadores multieje de mecanismos servocontrolados (interpoladores robóticos), sistemas compactos de visión computacional y otros, con conectividad en protocolos estándar (USB, CAN, SPI etc).