

Cofinanciado por:



UNIÃO EUROPEIA  
Fundo Europeu  
de Desenvolvimento Regional

Designação do projeto | **STOP .: Seguranças robóticos coOPERativos**

Código do projeto | **CENTRO-01-0247-FEDER-017562**

Objetivo principal | **1-Reforço da investigação, do desenvolvimento tecnológico e da inovação**

Região de intervenção | **PORTUGAL**

Entidade beneficiária | **INGENIARIUS, LDA**

Data de aprovação | **2016-08-08**

Data de início | **2016-10-01**

Data de conclusão | **2019-09-30**

Custo total elegível | **541 508,39€**

Apoio financeiro da União Europeia | FEDER – **403 602,94€**

O projeto Seguranças robóticos coOPERativos (STOP), segue as linhas de investigação promovidas na Universidade de Coimbra pelo Instituto de Sistemas e Robótica (ISR-UC), com o intuito de evidenciar, por intermédio da empresa Ingeniarius, Lda. (Ingeniarius), as vantagens económicas e técnicas associadas ao patrulhamento utilizando múltiplos robôs cooperativos (i.e., patrulhamento distribuído multi-robô). Tais evidências serão colocadas em prática pelo Centro Tecnológico da Cerâmica e do Vidro (CTCV), perante um público especializado (e.g., equipas de segurança) e em situações reais (e.g., vigilância de edifícios), validando as metodologias científicas desenvolvidas numa perspetiva tecnológica para valorização comercial.

O projeto STOP visa a aplicação de uma série de contribuições científicas no âmbito do patrulhamento distribuído multi-robô e no desenvolvimento de características técnicas inovadoras com o intuito em adequar o sistema robótico aos requisitos dos cenários reais, sendo de destacar a capacidade de perceção automática de situações anómalas, bem como a operação resiliente durante longos períodos de tempo.