

INVESTIGACIONES

Las investigaciones de la división se centran en:

- Oceanografía operacional
- Robótica
- Visión por computador



**ROBÓTICA Y OCEANOGRAFÍA
COMPUTACIONAL**

Parque Científico Tecnológico de la ULPGC
Edificio Polivalente I, 2ª Planta.
Campus de Tafira, s/n. 35017
Las Palmas de Gran Canaria

Teléfono: 928-458-747
Fax: 928-458-711
Correo: jcabrera@iusiani.ulpgc.es

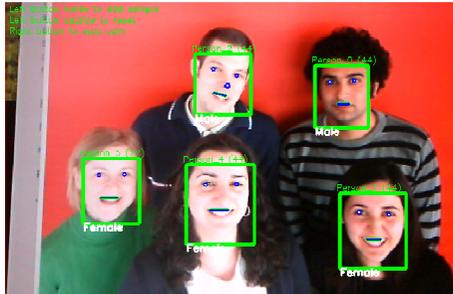
**ROBÓTICA Y
OCEANOGRAFÍA
COMPUTACIONAL**

*OFERTA
TECNOLÓGICA
Y CIENTÍFICA*



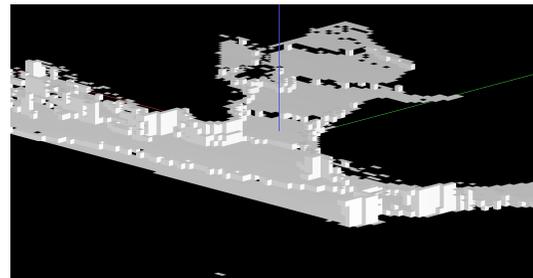
BIOMETRÍA FACIAL

Tecnología que permite identificar automáticamente a una persona a través de una imagen digital de su rostro, mediante la comparación de determinadas características de su cara con las informaciones de esa persona en una base de datos facial.



ELABORACIÓN DE MAPAS SEMÁNTICOS EN INTERIORES

Con un sensor láser y un sensor *Kinnect*, se obtiene una definición compacta de mapas en 3D del entorno que ha sido analizado, en un formato de mapa de superficie multinivel.



DESARROLLO SOFTWARE: COOLBOT

Proporciona herramientas y recursos que facilitan y aceleran el desarrollo de proyectos software complejo. Simplifica las comunicaciones entre componentes, la programación concurrente, el control de estado y la reutilización de componentes.



Más información:
www.coolbotproject.org

PREDICCIÓN POTENCIA EÓLICA

Desarrollo de una aplicación en la que aparece un mapa topográfico que muestra la predicción de velocidad del viento y su dirección, que ayuda a conocer cuál será su comportamiento.



VISIÓN SUBACUÁTICA

Desarrollo de un sistema con el cual se puede obtener una mejor visión de las imágenes submarinas con el objetivo de mejorar la calidad de video subacuático. A su vez, se ha desarrollado un sistema de visión que permite localizar erizos marinos y distinguir entre erizos de Lima y los erizos de púas cortas comunes.

