



Taller sobre gestión de la innovación

INFO

El Instituto Nacional de Fomento acoge hasta el próximo 5 de noviembre un taller sobre Gestión de innovación. El objetivo de esta iniciativa es formar a los asistentes sobre el proceso metodológico de gestión de la innovación, y está dirigido a empresas innovadoras que tienen interés en gestionar adecuadamente la innovación en su empresa. El encuentro resolverá los siguientes contenidos: Las fases de la innovación; qué se trabaja en cada una de las fases; cómo se realiza un proyecto de innovación; y la necesidad e importancia de la gestión de la innovación. El ponente suministrará una herramienta para la gestión sobre la que se realizarán los ejercicios prácticos. En concreto, el taller ha programado casos prácticos sobre generación de ideas; priorización de ideas; conceptualización; evaluación; indicadores de seguimiento; y control y seguimiento de proyectos. La asistencia a este taller será gratuita, pero existen plazas limitadas (25), por lo que las inscripciones serán aceptadas por orden de llegada.

Curso sobre propiedad industrial

PATENTES

El Info acoge el próximo 5 de noviembre un taller de propiedad industrial: marcas, diseños y patentes, curso que se repetirá, con el mismo contenido, el primer martes de cada mes. En el taller se darán nociones básicas sobre el registro de marcas (qué es y para qué sirve una marca, búsqueda de marcas, clasificación de Niza, tipos de solicitudes, Marca Comunitaria, etc.) y de patentes (qué es patentable, requisitos, diferencias entre patente y modelo de utilidad, búsqueda de anterioridades, redacción de una patente, posibles vías para la internacionalización de la patente, etc.). Los asistentes tendrán la oportunidad de realizar las consultas que tengan en el ámbito de la propiedad industrial. El aforo está limitado a 10 inscritos, si se sobrepasa este número, las inscripciones se pasarán al taller del siguiente mes.

cuales el primer requisito es optimizar el transporte de carga y movilidad en escenarios de riesgo.

Desde el punto de vista de neurociencia, se entiende por «cognición» a la facultad mental biológica que permite la ex-

tracción de información del mundo real, su representación y almacenamiento en la memoria, así como finalmente, la recuperación automática de la misma cuando se precise. Todo sistema cognitivo está dotado de sistemas sensoria-

les complejos de percepción y comunicación, como son las capacidades visual, táctil y oral. Desde el punto de vista de ingeniería se trata de construir robots cuyo sistema de control materialice los modelos cognitivos del cerebro re-

lacionados con el aprendizaje automático, es decir la realización de tareas útiles en la interacción del robot con el humano y con su entorno, como son por ejemplo, las de manipulación de objetos o la de atención personalizada a per-

sonas mayores, ...entre otras; sin necesidad de ser programadas. Resumiendo, se trata de construir robots inteligentes, no ofensivos, capaces de interactuar con el humano y con capacidad de aprender nuevas tareas, inicialmente sencillas.

DOS LÍNEAS MÁS DE INVESTIGACIÓN

Un segunda línea de investigación de Neurocor aborda el problema de la interacción hombre máquina a través de lo que se conoce como BCI (Interface Computador Cerebro). Se trata de una investigación auspiciada por la **Fundación Séneca** de la Región de Murcia, donde se trabaja en la transmisión de información entre el humano y la máquina a través de sensores que recogen órdenes emanadas de la corteza cerebral. En este caso se está dirigiendo la investigación, como un valor añadido, hacia el control de exoesqueletos, con el fin de optimizar el sistema de control de estas estructuras robóticas.

La tercera línea de investigación gira entorno a la realización de sistemas de control encuadrados en robótica móvil y sobre todo de manipulación, dotados de mecanismos de aprendizaje de tareas de manipulación, gracias a la información visual y táctil recibida. Se trata del proyecto Vulcano, financiado a nivel nacional y que se conforma en un grupo de cuatro universidades donde se desarrollan retinas neuromórficas basadas en el bus AER para la visión estereoscópica y para el control de los motores accionados como resultado de las órdenes generadas a través los modelos de aprendizaje cognitivo desarrollados en el propio proyecto.

«Nosotros trabajamos modelando las partes del cerebro donde se aprende, y aplicamos eso a la robótica para conseguir robots que hagan tareas de manipulación inicialmente por



aprendizaje, sin necesidad de meterles un programa. Para ello se necesita un software y, además, contamos con una plataforma bimanual en la que las dos manos son diferentes para demostrar que tenemos la

capacidad, como tendría un humano, de realizar distintas tareas de manipulación. Para ello se necesita un sistema de visión construido con unas retinas que simulan el sistema neuronal humano de las

retinas», asegura Juan López Coronado.

La manipulación como aplicación tiene una gran validez a nivel industrial, así como militar -desactivación de explosivos- y naval -manipulación submarina-.

de doctorado Samir Chaouki; el técnico de laboratorio Pablo Martínez y Juan López Coronado, catedrático de Ingeniería de Sistemas y Automática. :: S.T./EFO