

 	DESCRIPCIÓN BIBLIOGRÁFICA DEL TRABAJO FIN DE ESTUDIOS IKASKETEN AMAIERAKO LANARI BURUZKO BIBLIOGRAFIAREN DESKRIBAPENA	PC 934 ANX1
---	--	-------------

Campos OBLIGATORIOS / NAHITAEZ bete beharreko eremuak	
AÑO / URTEA (20xx): 2018	Trabajo Fin de Grado (TFG) / Gradu Amaierako Lana (GAL) <input checked="" type="checkbox"/> Trabajo Fin de Máster (TFM) / Master Amaierako Lana (MAL) <input type="checkbox"/>
Título del TFG/TFM / GAL/MALaren izenburua: Visualización de datos de un robot industrial en realidad aumentada	
Autor (Apellidos, Nombre) / Egilea (Deiturak, izena): Llorente García, Jesús	
Director / Zuzendaria: José Antonio Sanz Delgado	UPNA / NUP <input checked="" type="checkbox"/> Otro (Indicar) / Beste bat (Jarri)
Codirector, si existe / Zuzendarikidea, halakorik badago 	UPNA / NUP <input type="checkbox"/> Otro (Indicar) / Beste bat (Jarri)

Inglés Ingelesa	Abstract (Resumen de 100-250 palabras) / Abstract (Laburpena 100-250 hitzetan)
	<p>This work it´s about a prototype application with augmented reality in which we will be observing an industrial robot with three arms from which we can obtain real-time data and its physical scope in the form of a delimiting sphere. In addition, a 3D model of the robot will be superimposed, with which we can simulate movements by two pre-programmed maneuvers and, possibly, recover their history of maneuvers and alarms.</p> <p>In addition we can focus the controller closet to see its interior by occlusion, prior recognition of the model depending on its label.</p> <p>The work is divided in three parts:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Functionalities related to the closet. - Functionalities related to the robot. - Other functionalities
	Materias o Palabras Clave (máximo 5) / Gaiak edo hitz gakoak (gehienez 5)

Campos OPTATIVOS / AUKERAKO eremuak	
Ca ste	Abstract (Resumen de 100-250 palabras) / Abstract (Laburpena 100-250 hitzetan)

	<p>Se trata de una aplicación prototipo con realidad aumentada en la que estaremos observando un robot industrial de tres brazos del cual podremos obtener datos a tiempo real y su alcance físico a modo de una esfera delimitadora. Además se superpondrá un modelo 3D del mismo, con el que podremos simular movimientos mediante dos maniobras pre-programadas y, posiblemente, recuperar su historial de maniobras y alarmas.</p> <p>Además podremos enfocar el armario controlador para poder ver su interior mediante oclusión, previo reconocimiento del modelo dependiendo de su etiqueta.</p> <p>El trabajo está dividido en tres partes:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Funcionalidades relacionadas con el armario. - Funcionalidades relacionadas con el robot. - Resto de funcionalidades
	<p>Materias o Palabras Clave (máximo 5) / Gaiak edo hitz gakoak (gehienez 5)</p>
<p style="writing-mode: vertical-rl; transform: rotate(180deg);">Euskera Euskara</p>	<p>Abstract (Resumen de 100-250 palabras) // Abstract (Laburpena 100-250 hitzetan)</p>
	<p>Materias o Palabras Clave (máximo 5) / Gaiak edo hitz gakoak (gehienez 5)</p>
	<p>Abstract (Resumen de 100-250 palabras) // Abstract (Laburpena 100-250 hitzetan)</p>
	<p>Materias o Palabras Clave (máximo 5) / Gaiak edo hitz gakoak (gehienez 5)</p>