



### INESCOP ACOGE LA REUNIÓN DEL PROYECTO EUROPEO ROBOFOOT

- El proyecto ROBOFOOT persigue introducir la robótica en la industria del calzado.
- Durante la reunión, se presentará la celda robotizada que INESCOP está desarrollando junto a las empresas A&CN y PIKOLINOS.
- El consorcio del proyecto lo integran participantes de España, Italia y Alemania.

**Elda, 19 de enero de 2011.-** Durante los próximos días, 23, 24 y 25 de enero, el Instituto Tecnológico del Calzado y Conexas, INESCOP, acogerá la reunión de seguimiento del proyecto europeo ROBOFOOT en la que se presentará la celda robotizada que INESCOP, junto a las empresas alicantinas Automática y Control Numérico (A&CN) y PIKOLINOS está desarrollando.

Introducir la robótica en la industria del calzado es el objetivo de ROBOFOOT, un proyecto europeo en el que participan una decena de entidades europeas, parcialmente financiadas por el VII Programa Marco de la Unión Europea. Hasta ahora el uso efectivo de la robótica se había restringido al calzado de seguridad y en general a industrias con grandes volúmenes de producción, operaciones muy repetitivas y poca variación del modelaje (automoción, por ejemplo).

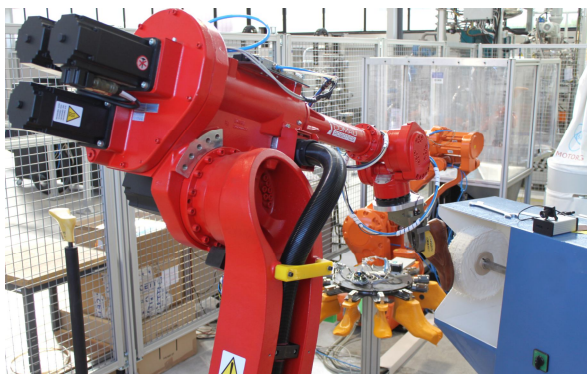
Debido a la complejidad de la fabricación de calzado de moda, que cuenta con una gran cantidad de variantes de producto y pequeñas series, ha sido difícil introducir hasta la fecha, las técnicas de fabricación robotizada. Gracias a este ambicioso proyecto, el calzado se alía con la robótica con el fin de automatizar algunas de las operaciones que actualmente se realizan de forma manual. De este modo, tareas como la aplicación de adhesivos, el lijado del corte, el tintado y pulido, podrían pasar a realizarse de forma automática, optimizando así el proceso productivo.

El proyecto, que comenzó en septiembre de 2010, ha avanzado de forma notable. De hecho, durante la reunión se presentará la planta piloto de la celda robotizada, que INESCOP está desarrollando junto a las empresas A&CN y PIKOLINOS. Dicha celda, que se instalará en PIKOLINOS al término del proyecto, realizará en principio 3 operaciones: la aplicación de cremas sobre el zapato, el pulido, y el deshormado.

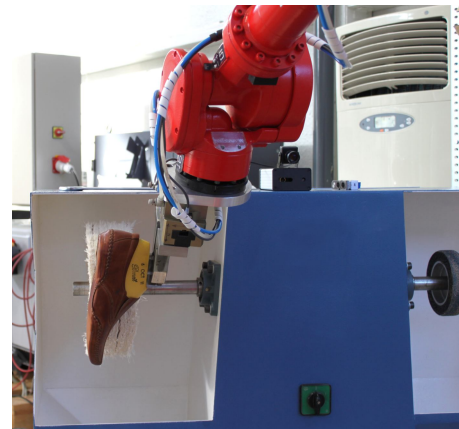


Asimismo, INESCOP formará a los socios integrantes del proyecto en el software BasicCAM, un sistema propio desarrollado para obtener las trayectorias del trabajo del robot sobre el zapato. Y es que gracias a los últimos desarrollos en sistemas CAD en tres dimensiones para calzado del INESCOP, es posible ejecutar las operaciones de fabricación a partir del uso de sensores especiales y de la información generada en la fase de diseño. Lo más novedoso de este software es que será posible modificar las trayectorias del robot durante su trabajo en tiempo real, para adaptarse a las peculiaridades “geométricas” de cada zapato, rompiendo así con una de las principales barreras a la hora de robotizar la industria del calzado.

ROBOFOOT está formado por un consorcio de empresas y centros de investigación de España, Italia y Alemania, entre las que se encuentran los centros tecnológicos INESCOP, TEKNIKER-IK4, CNR-ITIA y DFKI, las compañías industriales A&CN, COMAU, QDESIGN y las empresas fabricantes de calzado PIKOLINOS y ROTTA.



***Celda robotizada***



***Detalle del robot***