Robots Teleoperadores

Los robots teleoperados son definidos por la NASA como:
Dispositivos robóticos con brazos manipuladores y sensores con cierto grado de movilidad, controlados remotamente por un operador humano de manera directa, o mediante un ordenador. En el diseño de Telerobots  se desarrollan y aplican las tecnologías para el funcionamiento dirigido de telerobots en el espacio y en las aplicaciones terrestres. El telerobot dirigido, operando en un sitio, utiliza dispositivos de entrada, como la visualización gráfica, planeando las ayudas para ordenar la ejecución de una tarea a un sitio remoto usando un sistema telerobótico. Las áreas actuales de investigación y desarrollo incluyen:

* El manipulador y el mando del robot móvil.
* Las arquitecturas del telerobot remotas.
* Procesado, integración, y fusión, del sistema sensorial.
* Tareas interactivas que planea y ejecuta.
* La visualización gráfica de las imágenes sobrepuestas.
* Multisensor - el mando equilibrado.
* Micromecanismos - control para el despliegue de los instrumentos.

 