

VALLADOLID | Jueves, 19 de abril de 2007 a las 20:55

Los ingenios Copal, Rasco, Bufo y Tapón ganan la V edición de Robolid

Más de 40 robots han participado en el encuentro que se ha celebrado en la Escuela de Ingenieros Industriales

MDS/DICYT La quinta edición de Robolid, el certamen regional de microbótica organizado por la Asociación de Microbótica de la Universidad de Valladolid (Amuva), se ha celebrado a lo largo del día de hoy con la participación de más de 40 ingenios. Los ganadores de este año han sido el robot Copal, del grupo San Blas 3 de Madrid, en la categoría de Velocistas; Rasco en la modalidad de Rastreadores, presentado por San Blas 4 de Madrid, y Bufo entre los luchadores de Sumo, de la mano de los palentinos Robótica Miranda. En minisumo venció Tapón, del grupo cántabro San Blas 1.

Por la mañana se celebró la prueba de Rastreadores, en la que resultó ganador Rasco. En segundo lugar quedó Kinru y Como-yo obtuvo la tercera plaza. Los responsables de ambos robots, Los grupos Kike y Rubén y Los Atarácicos respectivamente, proceden de Alorcón, en Madrid. En esta categoría los robots deben seguir un recorrido definido por una línea negra de dos centímetros de anchura dibujada sobre fondo blanco.

A continuación tuvo lugar la prueba de Minisumo, en la que ganó Tapón. El segundo y tercer puesto lo lograron Bufín y Rikishi, construidos por los grupos Robótica Miranda de Palencia y Resistor, de Madrid, respectivamente. Esta prueba mide la capacidad de los robots, que no pueden pasar de 10 centímetros por 10 de tamaño y los 500 gramos de peso, de permanecer en una superficie (tatami) frente a su oponente, al que debe tratar de empujar a base de empujones.

Los más rápidos

Ya por la tarde se celebró la competición de Velocistas, que ganó el grupo San Blas 3. En este caso el robot Copal quedó campeón también por segundo año consecutivo, seguido por Gua Gua, del grupo San Blas 2 procedente de Alorcón (Madrid). En tercer lugar se clasificó Ciclope, del grupo vallisoletano Ausente.

La última prueba que se disputó fue la de Sumo, en la que participan ingenios de que no pueden pasar de 20 centímetros por 20 y de tres kilogramos de peso. En este caso sólo hubo un premiado, Bufo, del grupo palentino Robótica Miranda, pues tan sólo se presentaron tres robots.

Robot con visión artificial

Asimismo, el encuentro ha acogido la exhibición del robot Tupper-bot creado por Ángel Hernández, un estudiante universitario madrileño que ganó la última edición de Mad-Bot 2007. Su robot consta de un sistema de visión artificial que permite manejar el robot "haciéndole gestos con la mano, cerrándole y abriéndole el puño, hacia un lado o hacia otro. Además, también posee comunicación inalámbrica que permite observar lo que presencia el robot sin estar delante", ha explicado a DICYT.

El proceso de aprendizaje de construcción de un robot "no es muy complicado apunta" y corrobora "en unos cuantos meses se puede realizar uno con ideas básicas de electrónica y programación". Lo peculiar de Tupper-bot es que posee "visión artificial que pretende conseguir que el robot entienda la imagen igual que la entiende el ser humano". Este

dispositivo puede tener muchas aplicaciones porque "por ejemplo se puede lograr que en vez de con la mano, el robot se mueva a través de una cámara colocada lo suficientemente cerca de los ojos y así se podría instalar en una silla de ruedas, para que se moviera con el movimiento de los ojos de un tetrapléjico", concluye.

