**EVOLUÇÃO ROBÓTICA**

Em 1924, surgiu o primeiro modelo de robô mecânico, desenvolvido por Roy J. Wensley, engenheiro elétrico da Westinghouse. O robô era uma unidade de controle supervisionada que podia, utilizando o sistema de telefonia, ligar e desligar ou regular remotamente qualquer coisa que estivesse conectado a ele. Em 1930 os robôs ganharam ainda mais popularidade com o ‘nascimento’ de Willie Vocalite, robô de 2 metros de altura, baseado nos conceitos do Televox, robô que executava movimentos básicos, a partir de uma instrução do seu operador. O Willie fazia tudo por comandos de voz. Em 1937 o Elektro evolui mais a robótica, podendo andar, e com movimentos das palavras sendo reproduzidos na boca.

 Em 1954, que George Devol projetasse o primeiro robô automático. Da idéia de Devol surgiram as bases para o Unimate, o primeiro robô comercial de uso industrial. O Unimate começou a funcionar na linha de produção da General Motors em 1961. Em 1966, Joseph Weizenbaum lança, no MIT, o Eliza, primeiro programa de Inteligência Artificial. Em 1969, Victor Scheinman cria um braço mecânico chamado de Stanford Arm. Este braço se transforma em um padrão e até hoje influencia o design de braços e robôs.

Em 1986, a Honda inicia suas pesquisas para a construção de um robô, que segundo palavras da própria empresa “deveria coexistir e cooperar com os humanos, fazendo aquilo que as pessoas não conseguem e cultivando uma nova dimensão de mobilidade, que tem como principio beneficiar a sociedade”. O Asimo, um autêntico humanóide, resultado destas pesquisas é lançado em 2.000.

(link https://tegruposete7.wordpress.com/historia/)

Jackson Matsuura, professor da área de Sistemas de Controle do ITA (Instituto Tecnológico de Aeronáutica) e coordenador da seleção brasileira de robótica, pondera que o país tem qualidade de pesquisa teórica muito boa, mas aplicação industrial muito restrita. Ou seja, os projetos não saem do papel.  
Isto se deve à falta de atuação da indústria no segmento e ao pouquíssimo investimento feito pelo governo. “Faltam verbas específicas e políticas de desenvolvimento para o setor. Tudo o que é feito de pesquisa e projetos no Brasil está ligado às universidades”, lembra o professor.

Por outro lado, a automação industrial é muito forte, pois conta com a força do parque industrial do Brasil e impulsiona a produção.

Diferentemente daqui, o Japão está em outro patamar em relação à robótica. Lá, não só as indústrias participam do desenvolvimento e da pesquisa, como são as maiores patrocinadoras, lançando no mercado vários modelos de robôs. Além disso, o Estado também tem atuação muito forte, trabalhando em conjunto com as universidades.

Eliseo Ferrante e seus colegas da Universidade de Leuven, na Bélgica tem a ideia de usar robôs para explorar outros mundos, além da NASA, com base em enxames de robôs, gerando uma divisão de trabalhos auto-organizada na qual diferentes robôs se especializam automaticamentre para a realização de diferentes sub-tarefas .

Inspirando-se na maneira pela qual as formigas organizam seu trabalho e dividem as tarefas, a equipe evoluiu comportamentos robóticos complexos utilizando evolução artificial e simulações detalhadas de robôs - e obteve um rendimento inédito, de longe o melhor já obtido até agora

(link: <http://www.inovacaotecnologica.com.br/noticias/noticia.php?artigo=evolucao-robotica-ajudar-explorar-outros-mundos&id=010180150917#.VkMc_vldV8E>)

O novo método baseia-se na evolução gramatical e permite a evolução de comportamentos que mostraram um nível de complexidade nunca alcançado antes.

"O cenário que estudamos envolve uma forma avançada da divisão do trabalho, comum em sociedades de insetos e conhecida como 'separação de tarefas', na qual dois conjuntos de tarefas têm de ser executados em sequência por indivíduos diferentes. Nossos resultados mostram que o particionamento da tarefa é favorecido sempre que o ambiente possui recursos que, quando explorados, reduzem os custos da mudança e aumentam a eficiência líquida do grupo," escreveu a equipe.