**DESCRIPCIÓN DEL PROYECTO:**

Está basado en el reto de “Sensor Yourself”. Desarrollamos un robot tipo hormiga que es capaz de moverse por cualquier lugar inaccesible para el ser humano y reconocer por medio de sensores la calidad del oxígeno, temperatura, movimiento acelerado de un objeto acercándose. Podemos tomar acciones a estos problemas por medio de reconocimiento facial. Cada gesto representará una acción a seguir. Todo esto será manejado a través de una consola.

**IMPACTO:**

Tiene un gran impacto porque abre una nueva brecha en el mundo de la investigación, permitiéndonos explorar nuevos mundos de una manera más ágil y sencilla. Soluciona muchos problemas porque permite:

* Estar en lugares que el hombre no puede estar por contaminación o reducción de espacio.
* Disminuye el peligro en las personas, en no someterse realmente al peligro en vivo.
* Mayor área de cobertura para resolver problemas.

**CREATIVIDAD:**

Nuestra característica principal que diferencia a otros proyectos es que nuestro robot está basado en un modelo hormiga por su gran capacidad de adaptarse en medios irregulares y pocos accesibles. En expediciones espaciales nunca antes se ha utilizado este modelo en sus exploraciones por lo cual nosotros damos esta idea creativa.

**PRODUCTO:**

La tecnología utilizada es muy amigable con los usuarios ya que puede ser usada fácilmente por personas discapacitadas con tan solo mover por gestos o touch. La solución no es muy completa porque no se tienen los principales componentes para armar el robot por lo cual se improvisó con diferentes cosas por ejemplo: cinta adhesiva, latas de refrescos, sorbetes, etc. esta idea debe ser más trabajada porque nosotros una visión general de lo que se podría utilizar en investigaciones espaciales.

**SOSTENIBILIDAD:**

Es un proyecto a largo plazo porque conforme se estudie más acerca de los planetas se puede implementar nuevas características y funcionalidades. El equipo está preparado a trabajar después del evento porque posee con las instalaciones para la construcción del robot y los conocimientos previos del mismo. El proyecto está organizado de modo que se lo puede llevar al siguiente nivel de implementación porque está construido su prototipo en un simulador donde se puede observar fácilmente su funcionamiento y habilidades.