**UNIVERSIDAD NACIONAL MAYOR DE SAN MARCOS**

**Universidad del Perú, Decana de América**

**FACULTAD DE INGENIERÍA DE SISTEMAS E INFORMÁTICA**

**ESCUELA PROFESIONAL DE INGENIERÍA DE SISTEMAS**

****

**CURSO:**

Inteligencia Artificial

**TEMA:**

Informe de la Semana 2

**PROFESOR:**

Vega Huerta, Hugo Froilán

**INTEGRANTES:**

* Cáceres Díaz, Renzo (11200004)
* Escobar Villa, Andrés (6200075)
* Gonzales Aburto, Ricardo (18200061)
* Huamaní Avendaño, Dulce (18200219)
* Molina Yupanqui, Flor (18200164)
* Palomino Loa, Junior (18200172)
* Quispe Vega, Anthony (18200179)
* Vera León, Bryan (18200124)

**LIMA – PERÚ**

**2021**

**Robot Atlas**

Atlas es un robot humanoide bípedo desarrollado principalmente por la compañía norteamericana de robótica Boston Dynamics, con el financiamiento y la supervisión de la Defense Advanced Research Projects Agency (DARPA). El robot de 1,8 m está diseñado para una variedad de tareas de búsqueda y rescate, y se dio a conocer al público el 11 de julio de 2013.

Atlas está destinado a ayudar a los servicios de emergencia en las operaciones de búsqueda y rescate, realizando tareas como cerrar válvulas, abrir puertas y operar equipos motorizados en entornos donde los humanos no podrían sobrevivir.[3](https://es.wikipedia.org/wiki/Atlas_(robot)#cite_note-NYT-3)​ El Departamento de Defensa declaró en 2013 que no tenía ningún interés en utilizar el robot para la guerra ofensiva o defensiva.

En la competencia Darpa 2015 de robótica, Atlas pudo completar las ocho tareas de la siguiente manera:

* Condujo un vehículo utilitario en el sitio.
* Viajó desmontado a través de los escombros.
* Retiró los desechos que bloqueaban una entrada.
* Abrió una puerta y entró a un edificio.
* Subió por una escalera industrial y atravesó una pasarela industrial.
* Usó una herramienta para romper un panel de concreto.
* Ubicó y cerró una válvula cerca de una tubería con fugas.
* Conectó una manguera contra incendios a una tubería vertical y encendió una válvula.

**Ejemplo**

S1: Temperatura

S2: Distancia

S3: Humedad

S4: Sonido

S5: Luz

S6: Aceleración

S7: Movimiento

If S3.VALOR > 0.5

If S2.VALOR <= 0.5

If S6.VALOR 15

FRENAR()

Else

If S1.VALOR >15

ACTIVARVENTILADOR()

Endif