

Participación de la FRBA en un simposio internacional sobre micro robótica

El Grupo de Inteligencia Artificial y Robótica (GIAR), dependiente de la Secretaría de Ciencia y Tecnología, se presentó en octubre del 2007 en el 4º Simposio Internacional sobre Minirobots Autónomos para Investigación y Educación.

El Grupo de Inteligencia Artificial y Robótica (GIAR), dependiente de la Secretaría de Ciencia y Tecnología de la FRBA, participó del 4º Simposio Internacional sobre Minirobots Autónomos para Investigación y Educación (AMIRE 2007: 4th International Symposium on Autonomous Minirobots for Research and Education) realizado en octubre del año pasado en la Universidad de Buenos Aires. El GIAR presentó el paper de investigación "Fast self tuning PID controller specially suited for mini robots" sobre una idea del Ing. Claudio Verrastro, director del GIAR. Además, trabajaron en el desarrollo de este trabajo el Ing. Juan Carlos Gomez, co-director del grupo, el Ing. Roberto Barneda, especialista en



* El Ing. Claudio Verrastro es el Director del GIAR y responsable de la idea que originó el paper "Fast self tuning PID controller specially suited for mini robots".

Ingeniería Mecánica y los Ingenieros Sergio Alberino y Pablo Folino, docentes investigadores de la UTM.

El trabajo propone un algoritmo de control de motores que se adapta a las distintas condiciones de exigencia de un robot y es fácilmente implementable en un microcontrolador.

Actualmente se encuentra en experimentación en una Plataforma Móvil de Inspección Robotizada (la "PMIR"), desarrollada íntegramente en el GIAR.

Durante el simposio se presentaron 29 trabajos de investigación, entre proyectos de grado e investigaciones de postgra-

do. Solo cuatro fueron presentados por universidades argentinas y solo dos de ellos por instituciones de la Ciudad de Buenos Aires. Las exposiciones estuvieron divididas en los temas Plataformas robóticas, Sensores y actuadores para robots móviles, Visión robótica, Navegación exploración y comportamiento de robots, Programación y simulación y Comunicaciones inalámbricas. También hubo una sección dedicada a robótica educativa y se cerró el evento con demostraciones y un workshop sobre fútbol de robots.

"Nos llamaron la atención especialmente los trabajos sobre robots que copian los distintos 'trucos' con que los insectos se ubican en un medio desconocido, o cómo hacen para detectar la presencia de un potencial enemigo," señalaron los participantes. También resaltaron, entre otros, un trabajo de reconocimiento de "estado de ánimo" para robots que interactúan con niños japoneses y otro de robots reales que juegan al fútbol con una pelota virtual.

Este evento se realiza cada dos años, habien-



* Los ingenieros Juan Carlos Gomez, Sergio Alberino y Pablo Folino participaron del 4º Simposio Internacional sobre Minirobots Autónomos para Investigación y Educación realizado en Buenos Aires, en octubre del año pasado.

dose desarrollado por primera vez en Paderborn, Alemania (2001), en Brisbane, Australia (2003) y en Awara-Spa, Japón (2005), siendo todos estos países importantes investigadores en la materia.

Tras realizarse en Europa, Oceanía y Asia, los organizadores creyeron conveniente realizar el encuentro de 2007 en un país del continente ame-

ricano, particularmente en América Latina, con el fin de incentivar la participación de países que, como el nuestro, cuentan con excelentes centros de formación, pero pocos recursos para la implementación de sus investigaciones.

Para más información se puede consultar la página de AMIRE 2007 en <http://www.amire2007.ficqut.edu.au/>