**UVM Ingeniería, a la Cabeza en el RoboCup Brasil 2014**

* No hay que echar las campanas al vuelo: Juan Lebario

Después de un primer día de ardua competencia, el equipo **UVM Ingeniería** se mantiene como líder al concluir la jornada inicial del RoboCup 2014 que se desarrolla en la ciudad de Joao Pessoa, Brasil, al ubicarse en el primer lugar de su grupo dentro de la categoría “ROBOCUP LOGISTICS LEAGUE SPONSORED BY FESTO”.

El equipo UVM Ingeniería está integrado por estudiantes de las carreras de Ingeniería en Sistemas Computacionales e Ingeniería Mecatrónica del Campus Toluca. Ellos son Alberto Vázquez Martínez, Liliana Villamar Gómez, Gustavo Guzmán Solís, y Lucero Castañeda Ramírez, quienes están acompañados por los profesores y asesores del proyecto, Gonzalo Valdovinos Chacón y Juan Lebario Menchaca.

De acuerdo a información proporcionada desde Joao Pessoa, Brasil, por el Profesor Juan Lebario Menchaca, son 10 equipos los que compiten en esta justa Internacional “Robocup Logistics”, divididos en dos grupos. Al terminar la tercera ronda del primer día de competencias, el equipo **UVM Ingeniería** logró 9 puntos de 12 posibles. “A pesar de haber logrado la mejor ubicación de los últimos años, no debemos echar las campanas al vuelo, apenas avanzamos a la fase de playoffs, resta lo más complicado de la prueba”, señaló el también Ingeniero, Juan Lebario.

Los equipos a los que se enfrenta **UVM Ingeniería** son: **Baby Tigers** de Japón; **GUC Artsapience** de Egipto; **RBQT** de Francia; **Solidus** de Suiza; **Carologistics**, **Leuphana** y **BabarianBendingUnits** de Alemania; **UNIFEI** y **SENAI**, ambos de Brasil.

El objetivo de la competencia consiste en desarrollar algoritmos e integración tecnológica para lograr una solución flexible en un entorno de producción utilizando robots autónomos, que son la siguiente evolución de los Vehículos Guiados Automáticamente (AGV´s).

El reto es lograr la coordinación de tres robots para resolver un sistema de producción desconocido, en un entorno de 11.25 m. X 5.625 m. que incluye estaciones con señales luminosas y sensores de radiofrecuencia (RFID) simulando estaciones de procesamiento, donde los robots debe distribuir materia prima, representados pucks de hockey con identificadores precisos de RFID acordes con las instrucciones de producción enviadas en tiempo real.

Los participantes enfrentan una prueba sin limitaciones en cuanto a sensores y sus enfoques para programar los robots. Este desafío interdisciplinario en el campo de la mecatrónica, informática y logística debe ser resuelto con una solución autónoma flexible que modela lo que ocurre en la vida real en procesamientos de pedidos, máquinas fuera de servicio, mercancías urgentes, cambios de puertas de entrega y la distribución al azar de líneas de producción.

**AZC/EGG**

