**UVM Ingeniería, Mantiene el Liderato en el RoboCup Brasil 2014**

Al finalizar el segundo día de competencias y la fase de Round Robin, el equipo **UVM Ingeniería** ocupa el primer lugar de su grupo, informó el Profesor Juan Lebario Menchaca, líder del grupo de estudiantes de la Universidad del Valle de México Campus Toluca, quienes participan en el RoboCup 2014, que se realiza en Joao Pessoa, Brasil.

Luego de 4 rondas eliminatorias realizadas en la primera fase de la competencia, el equipo **UVM Ingeniería** se ha comportado a la altura de las circunstancias, al ocupar el primer lugar del Grupo 1. De los diez equipos que participan en la categoría “ROBOCUP LOGISTICS LEAGUE SPONSORED BY FESTO”, solamente avanzaron 6 equipos a los playoffs.

El equipo de Japón, Baby Tigers y, el de Francia, RBQT, fueron eliminados de la competencia; los Grupos de esta categoría “ROBOCUP LOGISTICS LEAGUE SPONSORED BY FESTO”, quedaron de la siguiente manera:

**Grupo 1**

**UVM Ingeniería (México)**

GUC (Egipto)

AllSparks (Brasil)

**Grupo 2**

Carologistics (Alemania)

BBUnits (Alemania)

Solidus (Suiza)

Conformados los dos grupos, el puntaje regresa a cero; cada uno de los equipos tendrá que competir contra el resto de los equipos, es decir, tendrán un total de cinco rondas por equipo.

“En nuestra primera prueba de los playoffs, los nervios “estaban a flor de piel”, todos estábamos al pendiente de lo que pudiera suceder, sin embargo, ya habíamos practicado para una situación de este tipo, nos tocó un juego que nos favoreció en el puntaje y los tres robots colaboraron perfectamente para generar los productos necesarios. Todo evolucionó muy bien y se obtuvieron los primeros 115 puntos de la fase de playoffs. Hay equipos que ya han hecho dos pruebas y mañana (hoy) tendremos cuatro juegos más. Los que tengan más partidos ganados se medirán en las finales”, comentó el Profesor Juan Lebario Menchaca, líder de Ingenierías en la UVM Campus Toluca.

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.

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**

