

Patenta la UdeG ensamblajes de robot modular caminante

Anuncian en el CUCEI el Congreso de Computación, Electrónica, Informática, Biomédica: CONCIBE 2009

Investigadores de la División de Electrónica y Computación, del Centro Universitario de Ciencias Exactas e Ingenierías (CUCEI), de la Universidad de Guadalajara, presentaron esta mañana en rueda de prensa el Robot Modular Caminante, compuesto por módulos independientes y que puede caminar con cierto grado de libertad y balance, ideal para realizar actividades alternas que los humanos considerarían como peligrosas, ya cuenta con la patente presentada ante el Instituto Mexicano de la Propiedad Intelectual.

Los investigadores Alberto de la Mora Gálvez, director de la división; Marco Antonio Pérez Cisneros, y Daniel Zaldívar Navarro explicaron que este robot, que ahora está en perfección con investigadores de Berlín, Alemania, tiene diez grados de libertad y es diferente a otros robots caminantes, sobre todo por el uso novedoso de módulos iguales para su configuración, lo que simplifica de manera relevante su construcción de una manera ingeniosa y susceptible de ser reproducido industrialmente.

Explicaron que el objetivo primordial de esta invención es que el robot puede caminar mediante un "balance" sin necesidad de contar con el torso. El balanceo o equilibrio lo realiza mediante módulos únicos configurados para producir movimientos laterales de compensación, mientras que la "secuencia de caminado" es realizada por módulos configurados para generar movimientos frontales.

Los módulos independientes propuestos, los cuales pueden con facilidad ensamblarse para configurar robots bípedos, cuadrúpedos, hémipodos, serpientes, y otros, pueden encontrar aplicación inmediata dentro de los campos de investigación, prótesis para el caminado, vigilancia, acceso a ambientes peligrosos para los seres humanos y en general donde otro tipo de robot no tiene acceso.

Por su parte el investigador del CUCEI, Sergio Itsuo Higashi Minami, anunció el V Congreso de Computación, Informática, Biomédica y Electrónica (CONCIBE 2009) a realizarse del 26 al 30 de octubre, con el objetivo de propiciar un espacio para vincular a profesionales, investigadores, empresas y estudiantes para hablar sobre los avances de la ciencia y tecnología en esas áreas.

Es así que durante los cinco días que dura el congreso, habrá conferencias plenarias dictadas por reconocidos investigadores de prestigio nacional e internacional, quienes expondrán sus experiencias en el trabajo conjunto, así como la presentación de artículos científicos y tecnológicos por parte de alumnos, académicos e investigadores. Los interesados pueden pedir mayores informes en www.concibe.cucei.udg.mx [1].

Guadalajara, Jal., 19 de octubre de 2009

Texto: Juan Carrillo Armenta

Fotografía: José María Martínez

Edición de noticias: LCC Lupita Cárdenas Cuevas

Etiquetas:

[Evento](#) [2]

[Tecnología](#) [3]

URL Fuente: <https://www.comsoc.udg.mx/noticia/patenta-la-udeg-ensambles-de-robot-modular-caminante>

Links

[1] <http://www.concibe.cucei.udg.mx>

[2] <https://www.comsoc.udg.mx/etiquetas/evento>

[3] <https://www.comsoc.udg.mx/etiquetas/tecnologia>