

Robot nacional logra el tercer puesto en concurso mundial

La competencia internacional de desminado humanitario reunió a 94 representantes de Egipto, Chile y Portugal, entre otros países; debía buscar minas antipersonales visibles y no visibles.

Página Siete, miércoles, 26 de agosto de 2015



ANF. Una imagen del robot boliviano que ganó el concurso en Antofagasta, Chile.

El robot boliviano B0sweeper, creado por estudiantes e ingenieros de la Universidad Mayor de San Andrés (UMSA), logró el tercer lugar en la Competencia Internacional de Desminado Humanitario, Minesweepers 2015, que se desarrolló la pasada semana en Antofagasta, Chile. La competencia reunió a equipos multidisciplinarios de diferentes países del mundo. En total fueron 94 participantes que concursaron en este encuentro. A la final sólo llegaron cinco equipos: el boliviano, dos egipcios, un chileno y uno portugués. Los egipcios lograron el primer y segundo lugar.

El equipo boliviano, liderado por el ingeniero y matemático Pablo Zamora, retornó el lunes y presentó al robot B0sweeper, un pequeño vehículo de cuatro ruedas con un armazón donde está instalado el sistema de sensores para la búsqueda de minas. Tiene 20 centímetros de alto, 30 de ancho y una longitud de 40 centímetros.

"Nos han dado la mención del equipo más luchador porque hemos demostrado nuestro valor como ingenieros con el robot en competencia. Nos han apreciado mucho en Chile, incluso los ingenieros de Egipto y Portugal han reconocido el valor que tenemos como ingenieros", manifestó Zamora.

El robot boliviano, que tuvo una inversión aproximada de 320 dólares, tuvo que competir contra otros que, además de mayor inversión económica, tenían mayores recursos tecnológicos y apoyo de sus respectivas universidades o gobiernos.

El objetivo de la competencia era encontrar, en un espacio delimitado, minas antipersonales visibles y no visibles. Cada robot debía encontrar y alertar sobre la presencia de estos explosivos en un tiempo determinado.

El robot boliviano funciona con o sin control remoto. En la competencia, por la dificultad del terreno, se optó por el control para manejarlo. Se trata del mando de un PlayStation que los estudiantes e ingenieros adaptaron para el uso de B0sweeper.

Carlos Rodríguez, el ingeniero mecánico, precisó que su valor fue el diseño. El chasis de madera con amortiguadores en las cuatro ruedas permitió que sea adaptable a cualquier terreno.