



Masterhacks – Un becario del Consejo Nacional de Ciencia y Tecnología diseñó un sistema dinámico de repartición de tareas de robots, como parte de un proyecto para doctorado en la Universidad de York, en Inglaterra.

En entrevista para la agencia informativa del Conacyt, el joven de nombre Edgar Buchanan Berumen, afirmó que su plan consiste en dividir una tarea en pequeñas partes, con el objetivo de disminuir el riesgo de error y mantener un flujo continuo en la actividad que desempeñe un grupo de robots, como por ejemplo, en la recolección de objetos.

«En este caso, el estudio está basado en forrajeo, que consiste en buscar comida y llevarla a una base central», dijo el joven.

También afirmó que esta gama de tareas no está limitada, ya que cada usuario puede programar los robots de acuerdo a su actividad.

El joven, maestro en ciencias con especialidad en robótica, afirmó que en relación con el tamaño de los robots, varía también según la aplicación que se le de al sistema.

Dijo que entre las ventajas de los robots pequeños, destacan que son más económicos y si uno deja de funcionar, se puede obtener uno nuevo sin inversión significativa.

«Los enjambres robóticos tienen bastante flexibilidad de uso, pues se adaptan a cualquiera de las actividades que uno les proponga. Si por ejemplo los utilizo en la agricultura y decido cambiarlos de un campo a otro, al enjambre robótico no le interesaría y se podría adaptar de todas maneras», agregó.