



## Nota de prensa

---

07/07/2017

# El consorcio UPV/EHU, IK4-TEKNIKER y ULMA, primer premio en la European Robotics Challenges

El reto consistía en desarrollar un prototipo de robot colaborativo para la preparación de pedidos en centros de distribución

El proyecto desarrollado por la UPV/EHU, IK4-TEKNIKER y ULMA ha sido el elegido entre los 15 proyectos que se presentaron en uno de los retos que se abordaron en el proyecto europeo EUROC (European Robotics Challenges) siendo proclamado vencedor en su challenge y declarado como el mejor consorcio del proyecto 'FLECOOP: Sistema flexible de picking unitario en entornos colaborativos para la preparación de pedidos en centros de distribución' y, alcanzando un entorno colaborativo en el nuevo contexto de Industria 4.0, eliminando barreras en entornos de trabajo. La UPV/EHU ha participado a través del grupo de investigación de robótica y sistemas autónomos-RSAIT de la Facultad de Informática, grupo liderado por la profesora Elena Lazkano. Por su parte, IK4-TEKNIKER ha aportado todo su conocimiento agregado en su solución de automatización y robótica, tanto desde la experiencia en desarrollos realizados, como desde la investigación en tecnologías ligadas a estas temáticas como visión, manipulación móvil y seguridad.

El consorcio ha estado inmerso en este proyecto desde hace un tiempo y ha superado diferentes fases, hasta llegar a la etapa donde han desarrollado físicamente el prototipo propuesto en la misma: el robot colaborativo. Así, la European Robotics Challenges consta de varias fases. En una primera fase se presentaron 20 grupos, entre ellos, el consorcio integrado por la UPV/EHU, IK4-TEKNIKER y ULMA. En esta fase el robot debía superar una serie de pruebas que demostraba sus habilidades o su conocimiento de la materia. A una segunda fase, pasaron 15 grupos. En esta segunda etapa, el robot debía superar una serie de pruebas obligatorias tales como colocar correctamente diversas piezas o atornillar algunos tornillos, entre otras pruebas. Tan solo 5 equipos superaron esta fase, entre los cuales, el consorcio UPV/EHU, IK4-TEKNIKER y ULMA ha sido elegido el mejor consorcio del proyecto. El reto partía del planteamiento principal de proporcionar una solución en espacios de trabajo seguros y sin barreras físicas.



“La colaboración entre las entidades que formamos el consorcio, UPV/EHU, IK4-TEKNIKER y ULMA, ha sido muy positiva. Cada uno de nosotros hemos aportado lo mejor de nuestro conocimiento de la materia y, al final, el resultado ha sido muy satisfactorio porque supone un gran paso en el desarrollo del concepto de Industria 4.0 y en el proyecto del ‘robot colaborativo’. Cada vez adquiere más importancia a nivel mundial el entorno colaborativo, eliminando barreras en el entorno de trabajo y proyectos como éste ponen de relieve esta nueva revolución en el entorno de trabajo”, subraya Basilio Sierra, profesor de la Facultad de Informática de la UPV/EHU y miembro del grupo de investigación de robótica y sistemas autónomos de la misma.

Loreto Susperregi, responsable de robótica en IK4-TEKNIKER, subraya también la importancia de la robótica colaborativa en entornos industriales: “la flexibilidad que aporta permite abordar aplicaciones en condiciones de producción variables, facilitando una implementación más sencilla y rápida, capaz de adaptarse a los cambios y convirtiéndola en una tecnología vital a futuro para la industria”.

[Video robotic picking](#)