

Prentsa oharra

2017/07/07

UPV/EHUK, IK4-TEKNIKERek eta ULMAk lehen saria lortu dute European Robotics Challenges-en

Erronka gisa, banaketa zentroetan eskariak prestatzeko elkarlaneko robot baten prototipoa garatu behar izan dute

UPV/EHUK, IK4-TEKNIKERek eta ULMAk eginiko proiektua hautatu dute Europako EUROC ([European Robotics Challenges](#)) proiektuan jorratu ziren erronketako batera aurkezturiko 15 proiektuen artean. Are gehiago, garaile atera da bere erronkan, eta “FLECOOP: Sistema flexible de picking unitario en entornos colaborativos para la preparación de pedidos en centros de distribución” proiektuko partzuergorik onena izendatu dute. Partzuergoak lankidetzarako beste espazio bat sortu du 4.0 Industriaren testuinguru berrian, lan inguruneetako oztopoak kenduz. UPV/EHUK robotikaren eta sistema autonomoen alorreko [RSAIT](#) ikertaldearen bidez parte hartu du; taldea Informatika Fakultatekoa da, eta Elena Lazkano irakasleak zuzentzen du. IK4-TEKNIKERek, bestalde, bere ezagutza erantsi guztia baliatu du automatizazioko eta robotikako bere soluzioan, oinarri hartuta, alde batetik, orain arte landutako esperientzia eta, bestetik, bisioarekin, manipulazio mugikorrarekin eta segurasunarekin lotutako teknologien arlok ikerketa.

Partzuergoa nahiko aspalditik ibili da buru-belarri proiektu horretan, eta hainbat fase gainditu ditu, proposaturiko prototipoa, elkarlaneko robota alegia, fisikoki garatu arte. European Robotics Challengesek hainbat fase ditu. Lehenengo fasean, hasteko, 20 bat talde aurkeztu ziren, tartean UPV/EHUK, IK4-TEKNIKERek eta ULMAk osaturiko partzuergoa. Lehen fase horretan, robotak proba jakin batzuk pasatu behar zituen, bere gaitasunak edo arlo jakin horretan zuen ezagutza erakusteko. Bigarren fasera 15 talde igaro ziren, eta robotak nahitaezko proba batzuk gainditu behar zituen; esaterako, zenbait pieza egoki kokatu behar zituen, eta torlojuak estutu behar zituen. 5 taldek bakarrik gainditu zuten bigarren fase hori; 5 horien artean, UPV/EHUren, IK4-TEKNIKERen eta ULMAren arteko partzuergoa izendatu dute proiektuko partzuergorik onena. Erronkaren hasierako planteamendua zen, hain zuzen ere, lan gune seguru eta oztopo fisikorik gabeetarako soluzio bat ematea.

“Oso lankidetzatza positiboa izan dugu partzuergoa osatzen dugun erakundeen artean, hau da, UPV/EHUren, IK4-TEKNIKERen eta ULMAren artean. Gutariko bakoitzak alor horretan dugun ezagutza eman dugu, eta, azkenean, emaitza oso ona lortu dugu, aurrerabide handia ekarriko baitu 4.0 Industria kontzeptuaren garapenean eta elkarlaneko robotaren proiektuan. Elkarlaneko ingurunea gero eta garrantzi handiagoa ari da hartzen mundu osoan, eta lan guneetako oztopoak ezabatzen ari dira. Gurea bezalako proiektuek agerian uzten dute lan inguruneen iraultza berria heldu dela”, azpimarratu du Basilio Sierrak, UPV/EHUko Informatika Fakultateko irakasleak eta hango robotikako eta sistema autonomoetako ikertaldeko kideak.

Era berean, Loreto Susperregik, IK4-TEKNIKEReko robotikako arduradunak, nabarmendu du elkarlaneko robotikak garrantzi handia duela industria inguruneetan: “Ematen duen malgutasunari esker, ekoizpen baldintza aldakorrei aurre egin dakieke, eta errazago eta bizkorrago lan egin daiteke, aldaketetara egokituz. Horrela, teknologia hori ezinbesteko bihurtzen da industriarako”.

[Robotic picking bideoa](#)