

BOLETÍN No. 304 ->>

La investigación girará en torno a los robots AGV, los cuales, son usados en mayor parte por la industria automotriz y manufacturera.

“Diseño de algoritmos y sistemas de control para problemas de ruteo vehicular múltiple” es una investigación coordinada por Guillermo Ramírez Prado, jefe del departamento de Ingeniería Robótica del Centro de Ciencias de la Ingeniería de la Universidad Autónoma de Aguascalientes, la cual, tiene como finalidad el diseño de algoritmos para que robots móviles puedan comunicarse entre sí, y de esta forma, un conjunto de los mismos logren construir un medio ambiente completo de conocimiento y transmisión de información de manera eficaz.

Sobre esta investigación, el académico detalló que este tipo de robots, denominados como Automatic Guided Vehicle (AGV), son usados en mayor parte por la industria automotriz y manufacturera, para transportar partes de vehículos u otros objetos. Con este estudio, se pretende generar una mayor logística entre robots para que se vuelvan más eficientes, rápidos en la transmisión de información y tengan la capacidad de moverse de forma autónoma.

Ramírez Prado sostuvo que existen planes para que esta investigación pueda ser probada de manera práctica, pues reveló que existen prototipos de robots que están en construcción, y que en fechas próximas estarían listos para realizar una prueba de manera tangible.

También, precisó que espera obtener resultados a principios del 2017 y que den pie para una nueva investigación, o bien, entablar colaboraciones nacionales e internacionales con universidades o centros de investigación.

Finalmente, el jefe de departamento de Ingeniería Robótica de la UAA agregó que desea involucrar a estudiantes de pregrado en este proyecto de investigación, pues actualmente sólo participan profesores y alumnos de posgrado.

