



Equipo de Fútbol Robótico de Facultad se destaca en Mundial de Fútbol Robótico Robocup 2004

El equipo, integrado por estudiantes de ingeniería eléctrica y un académico de la facultad recibe uno de los premios más importantes de RoboCup, el "Engineering Challenge Award", además de obtener el 8° puesto en las competencias de nuevos desafíos.

La octava versión del mundial de fútbol robótico RoboCup se realizó en la ciudad de Lisboa, Portugal, entre los días 27 de junio y 3 de julio pasados, reuniendo a los equipos que clasificaron después de las eliminatorias realizadas durante el primer tri-

mestre de este año. El equipo UChile-1 de nuestra Facultad, integrado por el académico de Ingeniería Eléctrica Javier Ruiz del Solar y los estudiantes Juan Cristóbal Zagal, Paul Vallejos y Raúl Lastra, participó en la categoría "Cuadrúpedos" (Four-Legged) de dicho campeonato.



En esta categoría se definen dos competencias, la primera corresponde a partidos de fútbol entre equipos de robots, y la segunda corresponde a los “challenges”, pruebas en que los robots deben jugar fútbol en condiciones adversas – por ejemplo iluminación variable, y cambios en el entorno de juego que dificulten la orientación de los robots en la cancha de juego. En la competencia de fútbol el equipo UChile-1 obtuvo el lugar 19 entre los 24 equipos clasificados, mientras que en la competencia de “challenges” obtuvo el octavo lugar entre los 24 equipos clasificados, lo que constituye todo un orgullo considerando lo difícil de las pruebas y que se competía con países que llevan muchos años desarrollando robots como

Japón, Alemania, Estados Unidos, Suecia y Australia.

Pero sin duda merece una especial mención la obtención del “Engineering Challenge Award”, premio otorgado al aporte tecnológico más relevante a nivel de toda la RoboCup (no solo en la liga de cuadrúpedos). El aporte realizado por el equipo UChile-1 consiste en el simulador dinámico realista UCHILSIM, un software que permitirá a investigadores en todo el mundo participar del gran desafío de RoboCup. El sistema permite programar robots y luego dejarlos desenvolverse (jugar o aprender por ejemplo) en un ambiente virtual muy realista, tal como lo harían en la realidad.

UCHILSIM ha despertado el interés de los dirigentes de las ligas de simulación y rescate en RoboCup, quienes desean reemplazar sus actuales simuladores por el desarrollado en nuestra Universidad. Actualmente el equipo recibe frecuentemente consultas desde Japón y Alemania respecto a potenciales aplicaciones de UCHILSIM. Incluso el equipo ha sido invitado a exponer a algunos laboratorios en Japón.

UCHILSIM ha sido desarrollado como parte de la tesis de doctorado del estudiante Juan Cristóbal Zagal, con la colaboración de estudiantes de ingeniería eléctrica y computación de nuestra Facultad.