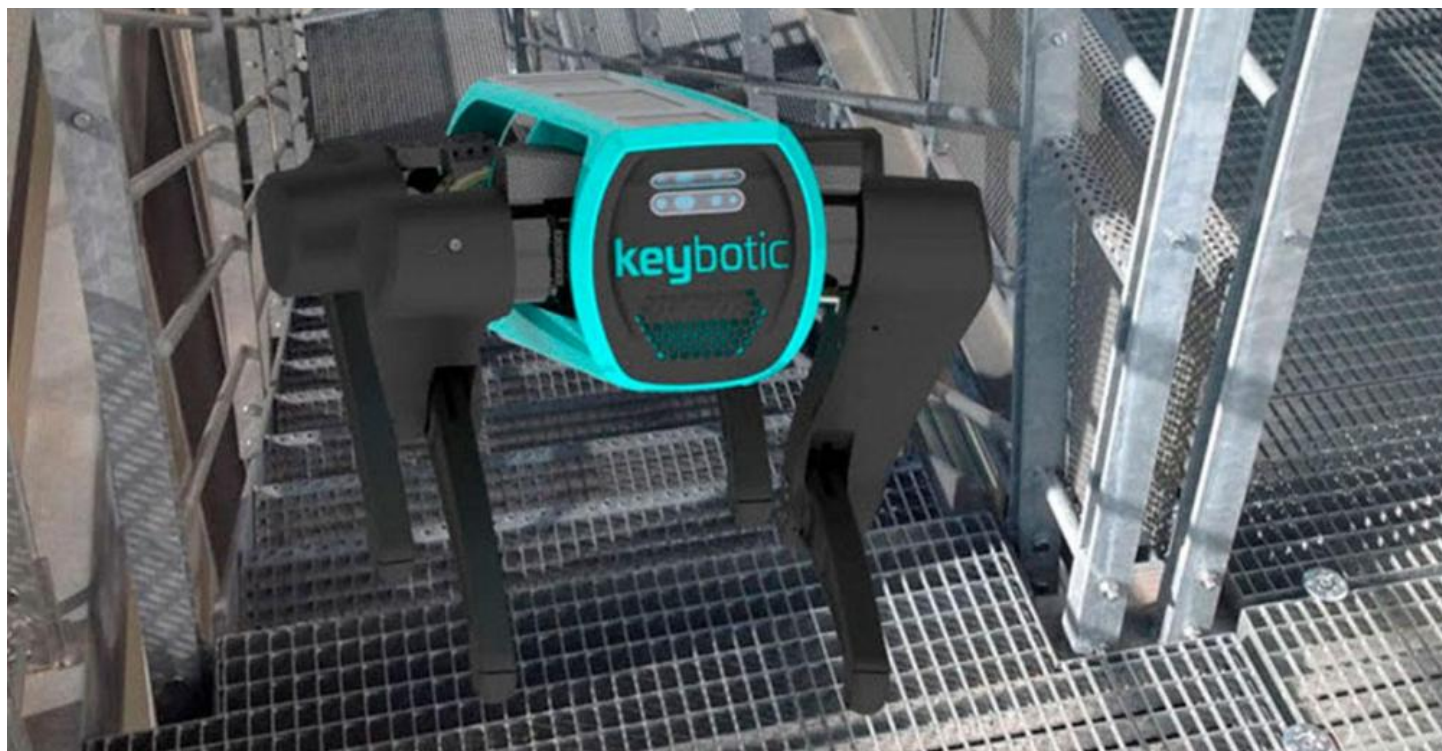




Un español gana el premio de robótica más prestigioso del mundo

Hilario Tomé ha recibido el galardón que otorga la agencia americana DARPA valorado en 750.000 dólares, un dinero que ha invertido en crear la empresa Keybotic

Publicidad

ARCHIVADO EN: **ROBOTS** , **PREMIOS** , **INNOVACIÓN** , **TECNOLOGÍA** ,
BARCELONA ACTIVA

LAIA CALAF NAVARRO

18.11.2021 20:44 h.

2 min

El ingeniero español **Hilario Tomé** se ha llevado el **primer premio de robótica** que otorga la agencia americana **DARPA**,

Con el dinero ha creado la empresa **Keybotic**, que desarrolla el primer **robot** de cuatro patas realmente autónomo para realizar **aplicaciones industriales**, el cual se podrá vender y alquilar a cualquier empresa.

Competición para robots con plena autonomía

La competición *Subterranean Challenge* busca premiar la **mejor solución tecnológica** que demuestre que el robot dispone de **plena autonomía** y **coordinarse** con otros robots para desarrollar las tareas del concurso. Asimismo, este debe permitir encontrar todo tipo de objetos o supervivientes en **galerías subterráneas, túneles y cuevas** que la agencia creó expresamente para la prueba.

Aunque la prueba se inició hace cuatro años, Tomé se sumó a ella hace solamente dos. Lo ha hecho **en solitario** y ha tenido que competir contra equipos formados por las universidades más prestigiosas de todo el mundo en robótica.

Primer prototipo en marzo

Con el premio, el ingeniero ha iniciado el proyecto de creación de Keybotic dentro de la incubadora de **Barcelona Activa**. La idea es sacar su **primer prototipo** en marzo de 2022 y ya tiene previsto realizar **pruebas pilotos** en diferentes empresas e instituciones.

De forma autónoma y sin interacción humana, el robot podrá **levantar mapas en 3D**, inspeccionar **espacios con riesgo potencial** para las personas, facilitar la **logística** en distintas industrias y apoyar la **vigilancia** de grandes superficies, entre otras funciones. Además, se podrá usar en la búsqueda de personas en **derrumbes** o espacios peligrosos, de forma que se evitará que entren equipos de rescate.