

Atlas, el robot que trabaja y baila mientras sostiene objetos pesados

Atlas, el avanzado robot de Boston Dynamics, ha capturado una vez más la atención del mundo tecnológico y más allá, con su más reciente habilidad: bailar mientras trabaja.

Este robot, célebre por sus capacidades para correr, saltar y realizar movimientos extraordinariamente humanos, ha sido actualizado recientemente incluyendo en su diseño un par de pinzas que funcionan como manos, permitiéndole coger y soltar objetos de manera autónoma.

Sin embargo, lo que realmente está generando asombro es su capacidad para integrar el baile en sus tareas cotidianas, demostrando una vez más la impresionante versatilidad y el dinamismo de esta tecnología.

Habilidades de Atlas

Desde su aparición en 2013, el robot humanoide ha destacado por ejecutar movimientos y habilidades extraordinariamente similares a los humanos, captando la atención mundial mediante su participación en varios videos que se han convertido en virales, incluyendo su más reciente exhibición.

El foco del desarrollo de este robot no ha sido la comercialización, sino más bien el avance en la investigación dentro del campo de la robótica, con el objetivo de crear un dispositivo capaz de ejecutar cualquier tarea que se le encomiende.

Para alcanzar este propósito, se han empleado actividades que requieren la búsqueda de diversas soluciones, tales como el parkour, para entender las limitaciones físicas del robot, y la danza, para mejorar la precisión en sus movimientos.

¿Cómo funcionan las manos robóticas de Atlas?

Recientemente, se añadió al conocido robot humanoide una innovadora herramienta: un par de manos diseñadas específicamente como pinzas, las cuales le confieren la habilidad de agarrar y soltar objetos de forma autónoma.

La innovación de esta herramienta reside en su estructura, compuesta por un dedo fijo y otro móvil, optimizada para el

manejo de cargas pesadas. En su última demostración, se evaluaron las capacidades actuales del robot en un escenario simulado de construcción, donde debía entregar una maleta con un kit de herramientas a un humano situado en lo alto de una estructura.

El robot inició su tarea analizando el entorno, para luego tomar una tabla y construir un puente que le permitiera sortear un obstáculo.

Acto seguido, recogió la maleta, superó una serie de escalones, cruzó el puente que él mismo había instalado y, tras saltar a otra plataforma, lanzó el kit al humano. La demostración culminó con el robot descendiendo de la estructura y realizando un giro aéreo, reminiscente de una maniobra de parkour.

Con información de [Infobae](#)