



Editorial



LA OSADÍA DE LA CLASE POLÍTICA



PUBLICIDAD



COSTA TROPICAL
ASOCIACIÓN DE HOTELEROS
VOCACIÓN DE HOTELEROS

Otras Noticias en titulares

- Almuñécar - 19/06/2012 -**
La instantánea de Sara Quilez Martínez "Recuerdos de mi abuela", se alza con el primer premio del concurso "Alzheimer y Mayores"
- Almuñécar - 18/06/2012 - DC/Almuñécar**
Del viernes al domingo la playa protagonizará el fin de semana de San Juan
- Almuñécar - 18/06/2012 -**
Una gran fiesta puso el fin del curso de actividades extraescolares en el CEIP Las Gaviotas de La Herradura
- Almuñécar - 18/06/2012 -**
Un fuego en la urbanización Los Pinos de Almuñécar obligó a desalojar a vecinos de viviendas colindantes.
- Almuñécar - 18/06/2012 - Redacción**
David Valero Serrano gana el primer Rally de Bicicleta de Montaña Ciudad de Almuñécar y en féminas lo hizo Noemí Cruz Rivera
- Almuñécar - 18/06/2012 - Redacción**
El colegio de La Herradura se viste de verde en defensa de la escuela pública
- Actualidad - 18/06/2012 - Redacción**
Nuevo éxito de las jóvenes gimnastas sextanas en el III Encuentro del Circuito Costa Tropical
- Almuñécar - 18/06/2012 - Redacción**
El profesor Martínez Linares dará una conferencia en la Casa de la Juventud de Almuñécar sobre el cambio climático.

Foto Ciudadana



18/06/2012 Diseñan un cerebelo artificial que permite a los robots manipular objetos con una precisión humana

Científicos de la Universidad de Granada han diseñado un cerebelo artificial (un microcircuito adaptativo bio-inspirado), que implementado en un robot, le permite manipular objetos con una alta precisión, similar a la de los humanos. El cerebelo es una parte del cerebro humano que desempeña un papel muy importante en la coordinación de los movimientos y el sistema motor.

Hasta la fecha, los movimientos que la Ciencia ha logrado alcanzar en los robots, aunque logran una precisión muy alta, se realizan a muy alta velocidad, con fuerzas muy grandes y un alto consumo de energía. Este enfoque industrial no puede ser utilizado en el marco de aplicaciones de robots que interactúen con humanos, ya que sería potencialmente peligroso en caso de mal funcionamiento.

Para superar este problema, los científicos de la Universidad de Granada han implementado un nuevo modelo de cerebelo artificial capaz de adaptar sus correcciones y almacenar las consecuencias sensoriales o los comandos motores para predecir qué acción y movimiento concreto debe realizar el robot en cada momento durante tareas de manipulación. Este cerebelo permite articular un brazo robot de nueva generación, consiguiendo un grado de movilidad nunca antes alcanzado.

Aprendizaje automático

Los investigadores han logrado que el robot realice un aprendizaje automático, al conseguir abstraer la funcionalidad de la capa de entrada de la corteza cerebral. Además, han construido dos sistemas de control de un brazo robótico que permiten un control preciso y estable durante la manipulación de objetos.

La sinergia de aprendizaje entre cerebelo y control automático hace que el robot sea adaptable a condiciones cambiantes, esto es, que pueda interactuar con humanos. Las arquitecturas bio-inspiradas que han empleado combinan el enfoque de aprendizaje del error de retroalimentación y el control adaptativo predictivo.

Los responsables de este nuevo avance son los investigadores Silvia Tolu, Jesús Garrido, y Eduardo Ros Vidal, del Departamento de Arquitectura y Tecnología de Computadores de la Universidad de Granada, y Richard Carrillo (que actualmente trabaja en la Universidad de Almería).