



## 21 proyectos en el área de Ciencias de la Vida presentan resultados de investigación

Fecha de impresión: 12/05/2025



La Universidad Politécnica Salesiana obtuvo el vice campeonato en el XII Concurso Ecuatoriano de Robótica – CER 2016, acumulando un total de 47 puntos. El evento se realizó los días 30 de noviembre, 1 y 2 de diciembre del 2016 en la Universidad Tecnológica Equinoccial (Quito) y contó con la participación de varias instituciones de educación superior del Ecuador.

El CER lleva varios años ejecutándose en diferentes lugares del país y tiene como objetivo promover el desarrollo de la Robótica en el Ecuador, así como poner a prueba los conocimientos adquiridos en las aulas y laboratorios universitarios. Los robots son diseñados y programados por estudiantes de todo el país.

Los resultados obtenidos fueron los siguientes:

- Primer lugar en modalidad BAILARÍN AVANZADO Y CARRERA DE HUMANOIDES: con el robot «NAO» controlado por David Barrera y Esteban Pinos.
- Primer y segundo lugar en la modalidad PELEA DE BÍPEDOS: con «ARROW» controlado por Julio Cabrera y Kevin Mosquera.
- Segundo lugar en BATALLA 120 LIBRAS: con el robot «CILINDRIN» controlado por Paúl Delgado, Jorge Cuzco, Esteban Huilcatanda, César Saquicela.
- Tercer lugar en la modalidad BAILARÍN AVANZADO con «ALPHA»: controlado por Andrés



## 21 proyectos en el área de Ciencias de la Vida presentan resultados de investigación

Fecha de impresión: 12/05/2025

Cabrera y Paúl Román.

- Tercer lugar en la categoría DRON: con el robot «HERO1.0» controlado por Christian Salas, Santiago Luna y David Pinos.
- Tercer lugar en la modalidad batalla 30 libras: con «FILATIQUEIN» controlado por Mauricio Huillcatanda.

Los estudiantes de las carreras de Electrónica y Mecatrónica de la Sede Cuenca estuvieron guiados por los docentes Freddy Rivera Calle, Paúl Chasi y Luis Serpa. La delegación de la UPS agradeció a las autoridades por el apoyo brindado para asistir a este evento académico.

[Ver noticia en www.ups.edu.ec](http://www.ups.edu.ec)