

Taller: Programando comportamientos reactivos en el perro robot GO2 EDU

Montevideo, 8 de diciembre de 2025

Organizado en el marco de las Jornadas Uruguayas de Ciencia de la Computación.

Facultad de Ingeniería, UdelAR. Montevideo, Uruguay

El taller propone una experiencia práctica ("hands-on") con tecnologías de robótica autónoma utilizando Sistema Operativo para Robots 2 (ROS 2), el entorno Turtlesim y el robot cuadrúpedo GO2 EDU de Unitree. A través de actividades guiadas, los participantes podrán comprender los principios de ROS 2, la comunicación entre nodos, el uso de tópicos y servicios, los fundamentos del control y la simulación de robots. El taller combina la programación y simulación en un entorno accesible (Turtlesim) con la experimentación directa sobre un robot real (GO2 EDU), explorando aspectos de percepción, control y navegación. La propuesta está orientada a estudiantes a quienes les interese la robótica, la inteligencia artificial y los sistemas ciberfísicos, que deseen iniciarse en el uso de herramientas ampliamente empleadas en la investigación y la industria.

Talleristas a cargo: Federico Andrade (responsable), Gonzalo Tejera y Nicolás Blumetto.

Requerimientos: Se recomienda tener experiencia en programación en Python y en el uso de la terminal de Linux.