Asociación de robótica e inteligencia artificial JdeRobot

Lugar: Bar-Restaurante el Museo del Jamón, Alcorcón, Madrid.

Fecha: 25 de Abril del 2019 - 21:00

Asistencia

- Ignacio Arranz.
- Jose Maria Cañas.
- Eduardo Perdices.
- Alberto Martín.
- Carlos Awadallah.
- Fernando Gonzalez.
- Luis Roberto Morales.
- Diego Martin.
- Nacho Condes.

Orden del día

1. Estado de cuentas.
2. Información sobre GSOC 2019.
3. Voluntariado para títulos propios.
4. Campamento de verano 2019 de Kibotics en la URJC.
5. Avances con la ejecución en local en la plataforma Unibotics.
6. Cuota de socios 2019.

Deliberaciones, acuerdos y resumen de las votaciones.

1. Puesta al día de la situación de las cuentas.
2. Los distintos asistentes que tienen asignado un alumno de cara al GSOC 2019 exponen los mejores candidatos para seleccionar así como las áreas de investigación que se desarrollarán durante el curso de verano.
3. Varios socios se proponen como voluntarios para llevar a cabo los cursos de verano que se impartirán desde la asociación. Serán cursos de drones y robótica en el mes de Junio. El curso de robótica lo impartirán entre Jesús Fernández, Fernando Gonzalez y Jose María Cañas con una duración de unas 18 horas aproximadamente. El curso de drones lo impartirán Diego Martín Jose María Cañas, Nacho Condés y Carlos Awadallah (si encajan las

fechas) con una duración aproximada de 11 horas. Estos cursos tienen como objetivo dar a conocer la nueva plataforma (Kibotics y Unibotics) y recoger fondos económicos. Están autorizados por la URJC y ya ha habido más ediciones. Se explorará la idea de tener participantes de manera no presencial aprovechando las capacidades de la plataforma web. Como parte promocional se propone grabar las clases y dejarlas en abierto en YouTube.

4. Con el objetivo de dar a conocer la plataforma de Kibotics se propone realizar un curso de robótica educativa de verano en el campus de Fuenlabrada (URJC). Lo empujará Julio Vega.
5. De cara a llegar a un mayor número de usuarios y el uso del navegador web como herramienta de programación de robots se propone la solución de ejecución mixta en la plataforma Unibotics donde los usuarios lanzan un contenedor Docker en su máquina y trabajan directamente en el navegador web que se conecta a este contenedor teniendo siempre el código en el lado del servidor. De esta manera se escala el número de usuarios.
6. Pago de la cuota de socios reflejado en la lista de socios.