

# Asociación de Robótica e Inteligencia Artificial JdeRobot (Noviembre 2019)

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

**Fecha:** 21 de Noviembre del 2019 - 19:30

## Asistencia

- Eduardo Perdices
- Ignacio Arranz
- Jose María Cañas
- Julio Vega
- Diego Martín
- Carlos Awadallah
- Sergio Paniego
- Francisco Pérez
- Rubén Álvarez
- Nacho Condés

## Orden del día

1. Informe del presidente. Situación general desde la anterior asamblea.
2. Informe del tesorero (estado de las cuentas y previsiones).
3. GSoC-2019: logros, balance y mentor summit.
4. Kibotics: avances de desarrollo y comercialización.
5. Balance de este año 2019 y hoja de ruta para el 2020.

## Deliberaciones, acuerdos y resumen de las votaciones

1. Exposición sobre el estado del proyecto estrella, Kibotics. Nuevos acuerdos con el Ayuntamiento de Fuenlabrada para nuevos grupos. Formación de grupos piloto de unos 30 alumnos en Ecuador. Estado de la migración de la antigua web de JdeRobot a la alojada en GitHub utilizando GitHub Pages. De esta manera, el mantenimiento del sitio web es más sencillo y otorga una carta de presentación a la organización y a sus líneas de investigación con equivalente configuración y visualización. Para más detalles visitad [jderobot.org](http://jderobot.org).
2. Puesta al día de las cuentas. A la espera de recibir la última factura procedente del INTEF. Emitida la factura para ultimar los trámites con la Escuela de Pensamiento Computacional Ingeniate en Fuenlabrada. Acabamos con unos 5000 euros de beneficio, que nos dan un colchón.
3. Balance del GSoC 2019. Se acuerda concentrar el esfuerzo para la próxima convocatoria en menos líneas de investigación. Menos es más.

#### 4. Importantes avances en Kibotics:

- Integración de todas las mejoras en WebSim en el servidor en producción.
- Multitud de ejercicios nuevos añadidos así como primera versión de los ejercicios competitivos donde los códigos de dos usuarios compiten en un mismo circuito.
- Para este avance se han tenido que hacer mejoras en la infraestructura que permiten tener varias instancias de cada uno de los códigos independientemente.
- Se proponen mejoras en la base de datos de la plataforma que permita tener distintos roles a los usuarios así como pequeños retos semanales/mensuales. Cambiando los permisos (presentación, lectura, escritura, ejecución, etc) se pueden acceder a distintas áreas. Sirve también para limitar el acceso de clientes sin registrar y aumentar el de aquellos que tengan una suscripción.
- Propuesta para introducir el pago con tarjeta en la plataforma para que usuarios que no pertenezcan a ningún colegio o no estén en ningún curso puedan realizar los ejercicios.
- Muy avanzada la funcionalidad PyOnBrowser. Con ella se podrá programar en la web código Python que automáticamente se traduce a JavaScript para poder ser ejecutado en WebSim. Una vez integrada se tendría escala infinita.
- Soporte para el robot real MBot.
- Muy cerca de tener la tabla de robots soportados en simulación y real completada.

5. El balance global de este año deja muy buenas sensaciones sobre la asociación. Kibotics como producto estrella se encuentra en una fase madura para comenzar la comercialización. Este año hemos organizado un ejercicio en RoboCampeones2019 y un taller en Google Campus Madrid. El cambio de desarrolladores a mitad de año ha sido muy positivo y permite acabar con las funcionalidades que se plantearon a principio de año. Es un síntoma de madurez de la organización. Además se han incorporado varios profesores de la URJC a la organización (Diego, Jesús, Julio), lo que ayuda a tener bases sólidas. La hoja de ruta para el 2020 pasa por tener una versión definitiva de todas las características para pasar a una fase de comercialización más intensa. Así mismo, muchas de las mejoras de Kibotics en estabilidad se trasladarán a Unibotics para dar servicio a los alumnos del Grado de Telemática y del Máster en Visión Artificial. La línea de presentación del próximo GSoC 2020 irá más centrada en características de Robotics Academy.