**La robótica**

La **robótica** es la rama de la [tecnología](http://es.wikipedia.org/wiki/Tecnolog%C3%ADa) que se dedica al diseño, construcción, operación, disposición estructural, manufactura y aplicación de los [robots](http://es.wikipedia.org/wiki/Robot).

La robótica combina diversas disciplinas como son: la [mecánica](http://es.wikipedia.org/wiki/Mec%C3%A1nica), la [electrónica](http://es.wikipedia.org/wiki/Electr%C3%B3nica), la[informática](http://es.wikipedia.org/wiki/Inform%C3%A1tica), la [inteligencia artificial](http://es.wikipedia.org/wiki/Inteligencia_artificial), la [ingeniería de control](http://es.wikipedia.org/wiki/Ingenier%C3%ADa_de_control) y la [física](http://es.wikipedia.org/wiki/F%C3%ADsica). Otras áreas importantes en robótica son el [álgebra](http://es.wikipedia.org/wiki/%C3%81lgebra), los [autómatas programables](http://es.wikipedia.org/wiki/Aut%C3%B3mata_programable), la[animatrónica](http://es.wikipedia.org/wiki/Animatr%C3%B3nica) y las [máquinas de estados](http://es.wikipedia.org/wiki/M%C3%A1quina_de_estados).

El término [robot](http://es.wikipedia.org/wiki/Robot) se popularizó con el éxito de la obra [*R.U.R. (Robots Universales Rossum)*](http://es.wikipedia.org/wiki/R.U.R._%28Robots_Universales_Rossum%29), escrita por [Karel Čapek](http://es.wikipedia.org/wiki/Karel_%C4%8Capek) en 1920. En la traducción al inglés de dicha obra, la palabra checa *robota*, que significa *trabajos forzados*, fue traducida al [inglés](http://es.wikipedia.org/wiki/Idioma_ingl%C3%A9s) como *robot*.

**Índice**

Historia de la robótica

La historia de la robótica va unida a la construcción de "artefactos", que trataban de materializar el deseo humano de crear seres a su semejanza y que lo descargasen del trabajo. El ingeniero español [Leonardo Torres Quevedo](http://es.wikipedia.org/wiki/Leonardo_Torres_Quevedo) **(GAP)** (que construyó el primer [mando a distancia](http://es.wikipedia.org/wiki/Control_remoto) para su automóvil mediante [telegrafía](http://es.wikipedia.org/wiki/Telegraf%C3%ADa) sin hilo,[[*cita requerida*](http://es.wikipedia.org/wiki/Wikipedia%3AVerificabilidad)] el ajedrecista automático, el primer [transbordador aéreo](http://es.wikipedia.org/wiki/Telef%C3%A9rico_del_puerto) y otros muchos ingenios) acuñó el término "**automática**" en relación con la teoría de la automatización de tareas tradicionalmente asociadas.

Karel Čapek, un escritor [checo](http://es.wikipedia.org/wiki/Checos), acuñó en 1921 el término "Robot" en su obra dramática *Rossum's Universal Robots / R.U.R.*, a partir de la palabra [checa](http://es.wikipedia.org/wiki/Idioma_checo) ***robota***, que significa servidumbre o trabajo forzado. El término robótica es acuñado por [Isaac Asimov](http://es.wikipedia.org/wiki/Isaac_Asimov), definiendo a la ciencia que estudia a los robots. Asimov creó también las [Tres Leyes de la Robótica](http://es.wikipedia.org/wiki/Tres_Leyes_de_la_Rob%C3%B3tica). En la [ciencia ficción](http://es.wikipedia.org/wiki/Ciencia_ficci%C3%B3n) el hombre ha imaginado a los robots visitando nuevos mundos, haciéndose con el poder, o simplemente aliviando de las labores caseras.

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Fecha** | **Importancia** | **Nombre del robot** | **Inventor** |
| [Siglo I a. C.](http://es.wikipedia.org/wiki/Siglo_I_a._C.)y antes | Descripciones de más de 100 máquinas y autómatas, incluyendo un artefacto con fuego, un órgano de viento, una máquina operada mediante una moneda, una máquina de vapor, en *Pneumatica* y *Autómata* de [Herón de Alejandría](http://es.wikipedia.org/wiki/Her%C3%B3n_de_Alejandr%C3%ADa) | Autómata | [Ctesibio](http://es.wikipedia.org/wiki/Ctesibio) de Alejandría,[Filón de Bizancio](http://es.wikipedia.org/wiki/Fil%C3%B3n_de_Bizancio), Herón de Alexandria, y otros |
| c. 1495 | Diseño de un robot humanoide | [Caballero mecánico](http://es.wikipedia.org/wiki/Robot_de_Leonardo) | [Leonardo da Vinci](http://es.wikipedia.org/wiki/Leonardo_da_Vinci) |
| 1738 | Pato mecánico capaz de comer, agitar sus alas y excretar. | [Digesting Duck](http://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Digesting_Duck&action=edit&redlink=1) | [Jacques de Vaucanson](http://es.wikipedia.org/wiki/Jacques_de_Vaucanson) |
| [1800s](http://es.wikipedia.org/wiki/A%C3%B1os_1800) | Juguetes mecánicos japoneses que sirven té, disparan flechas y pintan. | Juguetes *Karakuri* | [Hisashige Tanaka](http://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Hisashige_Tanaka&action=edit&redlink=1) |
| 1921 | Aparece el primer [autómata](http://es.wikipedia.org/wiki/Robot) de ficción llamado "robot", aparece en *R.U.R.* | Rossum's Universal Robots | [Karel Čapek](http://es.wikipedia.org/wiki/Karel_%C4%8Capek) |
| [1930s](http://es.wikipedia.org/wiki/A%C3%B1os_1930) | Se exhibe un robot humanoide en la [Exposición Universal](http://es.wikipedia.org/wiki/Exposici%C3%B3n_Universal) entre los años 1939 y 1940 | [Elektro](http://es.wikipedia.org/w/index.php?title=Elektro&action=edit&redlink=1) | [Westinghouse Electric Corporation](http://es.wikipedia.org/wiki/Westinghouse_Electric) |
| 1942 | La revista [*Astounding Science Fiction*](http://es.wikipedia.org/wiki/Astounding_Science_Fiction) publica "Círculo Vicioso" (*Runaround*en inglés). Una historia de ciencia ficción donde se da a conocer las [Tres leyes de la robótica](http://es.wikipedia.org/wiki/Tres_leyes_de_la_rob%C3%B3tica) | SPD-13 (apodado "Speedy") | [Isaac Asimov](http://es.wikipedia.org/wiki/Isaac_Asimov) |
| 1948 | Exhibición de un robot con comportamiento biológico simple[5](http://es.wikipedia.org/wiki/Rob%C3%B3tica#cite_note-5) | Elsie y Elmer | [William Grey Walter](http://es.wikipedia.org/wiki/William_Grey_Walter) |
| 1956 | Primer robot comercial, de la compañía Unimation fundada por [George Devol](http://es.wikipedia.org/wiki/George_Devol) y [Joseph Engelberger](http://es.wikipedia.org/wiki/Joseph_Engelberger), basada en una patente de Devol[6](http://es.wikipedia.org/wiki/Rob%C3%B3tica#cite_note-6) | [Unimate](http://es.wikipedia.org/wiki/Unimate) | [George Devol](http://es.wikipedia.org/wiki/George_Devol) |
| 1961 | Se instala el primer robot industrial | [Unimate](http://es.wikipedia.org/wiki/Unimate) | [George Devol](http://es.wikipedia.org/wiki/George_Devol) |
| 1963 | Primer robot "palletizing"[7](http://es.wikipedia.org/wiki/Rob%C3%B3tica#cite_note-7) |  |  |
| 1973 | Primer robot con seis ejes electromecánicos | Famulus | [KUKA Robot Group](http://es.wikipedia.org/wiki/KUKA) |
| 1975 | Brazo manipulador programable universal, un producto de Unimation | [PUMA](http://es.wikipedia.org/wiki/PUMA_%28robot%29) | [Victor Scheinman](http://es.wikipedia.org/wiki/Victor_Scheinman) |
| 1982 | [El robot completo](http://es.wikipedia.org/wiki/El_robot_completo) (The Complete Robot en inglés). Una colección de cuentos de ciencia ficción de Isaac Asimov, escritos entre 1940 y 1976, previamente publicados en el libro [Yo, robot](http://es.wikipedia.org/wiki/Yo%2C_robot) y en otras antologías, volviendo a explicar las [tres leyes de la robótica](http://es.wikipedia.org/wiki/Tres_leyes_de_la_rob%C3%B3tica) con más ahínco y complejidad moral. Incluso llega a plantear la muerte de un ser humano por la mano de un robot con las tres leyes programadas, por lo que decide incluir una cuarta ley "La ley 0 (cero)" | Robbie, SPD-13 (Speedy), QT1 (Cutie), DV-5 (Dave), RB-34 (Herbie), NS-2 (Nestor), NDR (Andrew), Daneel Olivaw | [Isaac Asimov](http://es.wikipedia.org/wiki/Isaac_Asimov) |
| 2000 | [Robot Humanoide](http://es.wikipedia.org/wiki/Androide) capaz de desplazarse de forma bípeda e interactuar con las personas | [ASIMO](http://es.wikipedia.org/wiki/ASIMO) | [Honda Motor Co. Ltd](http://es.wikipedia.org/wiki/Honda) |