



Presentación

La ORE nace con el objetivo de contribuir en el desarrollo de la robótica en la educación básica a nivel Nacional e Internacional, promoviendo la competencia sana entre niños y jóvenes y docentes para compartir experiencias y conocimientos relacionados a la robótica. Es importante que desde temprana edad se cuente con experiencia previa antes de poder participar en eventos de nivel latinoamericano y mundial como el LARC (Latin American Robotics Competition) y la ROBOCUP.

Objetivos específicos

- Difundir la Robótica entre estudiantes a nivel nacional e internacional.
- Difundir el interés de la tecnología a través de la robótica para que los participantes puedan desarrollar sus habilidades y elegir una carrera en función a sus potenciales.
- Promover la integración entre los docentes, escolares y universitarios a través de competencias de robótica para compartir experiencias y conocimientos

Dirigido a

Estudiantes de nivel primaria, secundaria y estudiantes de institutos y/o universidades, además de docentes que se encuentren interesados en el desarrollo de la robótica.

Antecedentes

- **ORE 2020**
Evento que se realizó de forma virtual en la Universidad Católica San Pablo, los días 29, 30 y 31 de octubre, en la cual participaron de forma individual escolares, universitarios, docentes y profesionales interesados en la robótica en competencias especialmente acondicionadas para la virtualidad y en webinars sobre robótica y áreas afines.
- **ORE 2019**
Evento que se realizó en la Universidad Católica San Pablo campus San Lázaro, el 30 y 31 de octubre de 2019, contando con la participación de más de 200 personas

en todos los sub-eventos, estando distribuidos en las diferentes competencias de niveles escolar, universitario y docente.

- **ORE 2018**

Evento que se realizó en la Universidad Católica San Pablo campus San Lázaro, el 18 y 19 de octubre de 2018, en el cual participaron aproximadamente 20 instituciones de diferentes ciudades del Perú.

- **ORE 2017**

Evento que se realizó en la Universidad Católica San Pablo campus San Lázaro, el 18 de noviembre de 2017, contando con la participación de niveles escolar, universitario, docentes tanto de nivel primario como secundario, así como el dictado de talleres brindados en diferentes temáticas.

- **ORE 2016**

Evento que se realizó en la Universidad Católica San Pablo campus Sucre, 02 y 03 de septiembre de 2016, y contó con la participación de más de 200 personas en todos los sub-eventos, de niveles escolar y universitario.

- **SPRAI/CPR-AI/ORE 2014**

Evento que se realizó en la Universidad Católica San Pablo, del 17 al 20 de diciembre de 2014, y contó con la participación de más de 250 personas en todos los sub-eventos, de niveles escolar y universitario.

- **LARS/LARC ORE 2013**

Evento que se realizó en la Universidad Católica San Pablo, del 21 al 27 de octubre de 2013, y contó con la participación de más de 500 personas en todos los sub-eventos, de niveles escolar y universitario, tanto peruanos como latinoamericanos.

- **ORE 2012**

Realizada en la Universidad Católica San Pablo, realizada en los meses de septiembre y octubre de 2012, con las competencias realizadas el 11 de noviembre del mismo año, con la participación de 09 colegios de la ciudad de Arequipa.

- **ORE 2011**

Realizada en la Universidad Católica San Pablo, del 01 de octubre al 19 de noviembre de 2011, con la participación de 8 colegios de la ciudad de Arequipa.

- **Competencias Internas de Robótica 2011**

Realizadas en la Universidad Católica San Pablo, el 28 de septiembre de 2011.

Competencias

- **Competencias ORE**

- **Modalidad Teórica**

La competencia Modalidad Teórica está diseñada para que los participantes puedan demostrar sus aptitudes para el desarrollo de la robótica mientras

adquieren y potencian sus conocimientos en temas de robótica, y aplican los conocimientos básicos que aprenden en el colegio. Los participantes serán niños y jóvenes entre los 6 y 16 años. Los mismos serán divididos en tres niveles de acuerdo a su edad.

- Nivel 1: Niños de 6 a 10 años de edad
- Nivel 2: Niños de 11 a 13 años de edad
- Nivel 3: Niños de 14 a 16 años de edad

[Descargar las bases aquí](#)

- **Modalidad Práctica**

La competencia Modalidad Práctica está diseñada para plantear una solución a un problema de la vida real post-Covid, donde se diseñe un sistema robótico que solucione total o parcialmente dicho problema. Es importante resaltar que esta modalidad anima al intercambio de ideas, opiniones y aportes que hacen crecer al equipo creando un entorno familiar y amical. Los participantes serán niños y jóvenes entre los 6 y 16 años, los cuales pueden estar guiados por un mentor (persona mayor de edad). Los participantes serán divididos en tres niveles de acuerdo a su edad.

- Nivel 1: Niños de 6 a 10 años de edad
- Nivel 2: Niños de 11 a 13 años de edad
- Nivel 3: Niños de 14 a 16 años de edad

[Descargar las bases aquí](#)

[Descarga el formato de informe aquí](#)

- **Modalidad Universitaria**

La «Hackathon Robótica y Automatización Industrial en 48 horas» es una modalidad de la ORE 2021, y tiene como objetivo el incentivar a los estudiantes universitarios a formar equipos multidisciplinarios para encontrar soluciones creativas a desafíos relacionados a la robótica y automatización industrial en diversos rubros empresariales propuestos por especialistas en el área y en innovación. Las soluciones son evaluadas por los mismos especialistas de forma que se priorice su aplicabilidad y eficiencia en la solución de los problemas planteados.

[Descargar las bases aquí](#)

- **Competencias Robocup Junior**

- **Modalidad OnStage**

Competencia donde los equipos desarrollan una actuación escénica utilizando robots autónomos que han diseñado, construido y programado. Esta presentación puede incluir danza, narraciones, teatro o cualquier otra instalación artística; tendrá una duración de 1 a 2 minutos y el objetivo es que se utilice tecnología para atraer a la audiencia. Participan jóvenes de 14

hasta 18 años de edad. Cada equipo deberá constar como máximo de 5 personas.

[Descargar las bases aquí](#)

- **Modalidad Rescue New Simulation**

Competencia donde un robot virtual tiene la tarea de explorar y trazar un mapa de un laberinto con diferentes habitaciones e identificar a las víctimas y ciertas señales en su camino. El entorno simulado es similar al RoboCup Junior Rescue Maze y se amplía con la adición de nuevas áreas con terrenos más difíciles. Además, se incorporan algunos elementos de RoboCup Rescue Major. La plataforma de simulación está construida en Webots y participan jóvenes de 14 hasta 18 años de edad. Cada equipo deberá constar como máximo de 4 personas.

[Descargar las bases aquí](#)

- **Modalidad Soccer Simulation**

Competencia donde cada equipo consta de 3 robots virtuales que juegan al fútbol en un entorno simulado. Al igual que un versus de fútbol real los robots deben organizarse entre sí y realizar jugadas para anotar la mayor cantidad de goles al equipo contrario. La plataforma de simulación está construida en Webots y participan jóvenes de 14 hasta 18 años de edad. Cada equipo deberá constar como máximo de 4 personas.

[Descargar las bases aquí](#)

Ponencias

- **Ponencia 1: “As aplicações da robótica para o desenvolvimento da agricultura moderna”**

Resumen:

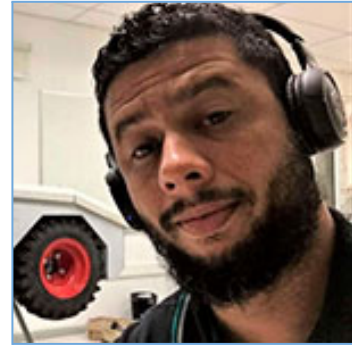
A robótica tem desempenhado um importante papel na industrialização, permitindo que o processo produtivo se tornasse mais eficiente, resultando em redução de custos e melhoria na qualidade final dos produtos. Essa mesma ideia está sendo trazida para o ambiente agrícola, que tem investido em inovação e tecnologia, trazendo benefícios como aumento na produtividade das lavouras, redução de custos e de impactos ambientais, como a redução do uso de defensivos, diminuindo a exposição do ser humano a riscos químicos e físicos. Na palestra «As aplicações da robótica para o desenvolvimento da agricultura moderna» serão abordadas as principais tecnologias aplicadas na agricultura, tais como tratores autônomos, drones, além de soluções baseadas em inteligência artificial. Serão discutidos ainda as implicações do usos dessas tecnologias e os rumos para o uso futuro da robótica no ambiente agrícola.

Fecha de presentación:

Viernes 26 de noviembre, 14:00 hrs.

Ponente:**Adalberto Igor de Souza Oliveira**

Graduado en Ingeniería Informática de la Facultad Independiente del Nordeste (2017), Magíster en Ingeniería Eléctrica, con énfasis en Procesamiento de Señales, Automatización y Robótica de la Pontificia Universidad Católica de Río de Janeiro (2019). Actualmente está cursando un doctorado en Ingeniería Eléctrica en la Pontificia Universidad Católica de Río de Janeiro. Tiene experiencia en Robótica, Mecánica y Automatización, con énfasis en Ingeniería Informática, actuando en los siguientes temas: teoría de control, robótica, marco ROS (Sistema Operativo Robótico), robots móviles, visión por computadora, aprendizaje automático, Deep Learning.



cel: +55 77 9129-0056

correo: bettoigor@gmail.com

- **Ponencia 2: “Robótica para el estudio de glaciares y ecosistemas de montaña”**

Resumen:

Los glaciares y ecosistemas de montaña conforman una reserva de agua para la humanidad. La recolección de datos en estos ambientes es de suma importancia para generar modelos que permitan estimar los recursos y hacer proyecciones futuras sobre su comportamiento. La robótica sirve de ayuda para estudiar estos ambientes que son riesgosos para los investigadores debido a las condiciones meteorológicas extremas, terrenos inestables, localidades inhóspitas, entre otros. Existen diferentes tipos de robots para estas tareas tales como aéreos (vuelos fotogramétricos), terrestres (recolección de datos en lugares inaccesibles) y acuáticos (estimación de volúmenes de lagunas glaciares).

Fecha de presentación:

Sábado 27 de noviembre, 13:00 hrs.

Ponente:

Percy Lovón Ramos

Magister en Ingeniería Eléctrica en la Pontificia Universidad Católica de Río de Janeiro en la especialidad en Robótica, Ingeniero de Sistemas por la Universidad Nacional de San Agustín. Ha trabajado en proyectos de investigación en robótica de rescate, robótica agrícola, robots de competencia e internet de las cosas. Posee experiencia en enseñanza de robótica escolar, así como ha capacitado a profesores en robótica educativa. Tiene publicaciones indexadas en el área de Interacción Humano Robot y Visión computacional. Actualmente trabaja en el Instituto Nacional de Investigación en Glaciares y Ecosistemas de Montaña (INAIGEM), en donde está trabajando en sistemas automatizados de recolección de datos apoyados por robótica, con el fin de evitar poner en riesgo vidas humanas.



cel: +51 996 681 070

correo: percylovon@gmail.com

- **Ponencia 3: “La enseñanza STEAM utilizando Robótica Submarina”**

Resumen:

El desarrollo de competencias STEAM mediante Robótica Submarina Educativa de bajo coste plantea la construcción de robots marinos operados remotamente (en inglés ROVs, Remotely Operated Vehicles) a nivel educativo en varios ámbitos de actuación, a partir de herramientas de bajo coste, con hardware y software libres. Hoy en día los estudiantes de diferentes niveles participan en competencias internacionales como MATE ROV COMPETITION utilizando ROV Kits y programas como SeaPerch donde brindan a estudiantes tanto a profesores recursos y conceptos básicos de ciencia e ingeniería, seguridad de herramientas, aplicaciones técnicas, resolución de problemas y habilidades de trabajo en equipo de una manera emocionante y práctica.

Fecha de presentación:

Jueves 25 de noviembre, 18:30 hrs

Ponente:

Wilder Nina Choquehuayta

Magister en Cs. Tecnologías de Información en la Universidad de San Agustín de Arequipa (UNSA) gracias a una beca integral financiada por CONCYTEC. Tengo 6 años de experiencia desarrollando y liderando proyectos de investigación básica y

aplicada financiados por CONCYTEC, INNOVATE y PNIPA. Mi líneas de investigación e intereses son Big Data, Deep Learning, Computer Vision y Robótica Submarina. Durante los últimos 4 años he realizado visitas de campo y realizado alianzas con OSPAS, Cámaras de Comercio, CITES y Empresas privadas dentro del rubro de la pesca y acuicultura. También tengo el cargo de CEO en la empresa consultora VEOX S.A.C, que brinda servicios de estudios de factibilidad, formulación y desarrollo de proyectos I+D+i con fondos



públicos y privados para sector de la pesca, acuicultura y medio ambiente. He sido expositor y participante en diferentes conferencias y workshops internacionales como FICC (EEUU/San Francisco), CELFI-UBA (Argentina), ELAVIO (Ecuador) y nacionales como Agencia Espacial – CONIDA, SIMBIG, LACCEI y CLEI, entre otras.

cel: +51 941 447 652

correo: wnina@veox.tech

- **Ponencia 4: “Locomoción bípeda en robots humanoides teen size”**

Resumen:

La robótica ha avanzado rápidamente en las últimas décadas. Inicialmente enfocada en problemas industriales para después expandirse rápidamente a nuevos y excitantes dominios que demandan que los robots puedan realizar tareas con herramientas y en ambientes proyectados para seres humanos. Por lo tanto, controlar el movimiento de esos robots se torna cada vez más desafiante debido al crecimiento de la complejidad de la estructura mecánica y dinámica. Esas dificultades estimulan nuevos métodos para controlar los robots que no dependan del modelo cinemático o dinámico de los robots. En este caso se observará un controlador libre de modelo para la caminata de robots humanoides compuesto por un controlador clásico para la junta esférica de la cintura del robot, un controlador de la trayectoria de cada articulación para la caminata por una controlador basado en una serie truncada de fourier con los parámetros ajustados por un algoritmo genético.

Fecha de presentación:

Sábado 27 de noviembre, 11:00 hrs.

Ponente:

Maria Fernanda Tejada Begazo

Estudiante de doctorado en Ciencia de la Computación en la Universidad de Campinas, SP, Brasil. Mi investigación está en el área de robótica, específicamente en control de un robot humanoide. Obtuve mi grado de maestría en Ing. Eléctrica en 2020, en la Universidade Estadual de São Paulo, SP, Brasil. Mi disertación fue en

controlador desacoplado de aprendizaje basado en free-model en robot humanoide realizado en el laboratorio de la UNESP. En el 2018, obtuve mi título de Ing. Informática en la Universidad Católica San Pablo (UCSP). Pertenezco al Grupo de Investigación en Learning, Autonomous Robots, Vision and Intelligent Computing (LARVIC-UCSP) y en el grupo del Laboratory of Robotics and Cognitive Systems (LaRoCS-UNICAMP). Mi línea de investigación: control de robots bipedidos, control visual servoing, algoritmos bio-inspirados, planeamiento de caminos y visión computacional.



cel: +55 15 99629-8220

correo: m197488@dac.unicamp.br

- **Ponencia 5: “Robótica Industrial en Perú”**

Resumen:

En este taller abordaremos un resumen de las aplicaciones robóticas industriales en el Perú implementadas desde mi experiencia en campo. También tocaremos tópicos de las consideraciones técnicas para implementarlos, su mantenibilidad y proyecciones.

Fecha de presentación:

Sábado 27 de noviembre, 12:00 hrs.

Ponente:

Ing. Ruben Carlos Parisuaña Coaguila

Ingeniero Mecatrónico por la Universidad Católica de Santa María de Arequipa, Técnico en Electrónica por el Instituto Superior Pedro P. Díaz, Especialista en Instrumentación y Control Industrial.

CEO & Gerente General, MECANOS AUTOMATION SAC (ene 2014 a la actualidad).



Responsable de las actividades Administrativas y financieras de la empresa, Desarrollador de actividades de Mejora continua en la empresa, liderando las carteras de negocios y creando reportes de indicadores y eficiencia de la empresa, Gestor comercial para todas las líneas de negocios de la empresa incluyendo las líneas de servicio técnico de Sistemas mecatrónicos, Robots industriales (ABB, Yaskawa, KUKA, Fanuc), Celdas robóticas industriales (Soldaduras, Mecanizado, Pick&Place), Procesos automáticos

mejorados/optimizados. Líder técnico en los diferentes proyectos Llave en Mano, puesta en marcha y entrega técnica, Líder de la Salud ocupacional de los trabajadores en la empresa tanto internos como externos.

- Gerente Técnico-Comercial de Línea FRONIUS Perfect Welding (ene 2016 al 2020).
- Gerente de Proyectos MECANOS AUTOMATION SAC (ene 2014 al 2016).
- Jefe de Automatización y Robótica, ATechnology SAC (ene 2011 al 2013).
- Supervisor de Proyectos, Technical Automation Service ASTECH (oct 2009 – dic 2010).
- Ingeniero de proyectos adjunto, FESTO SRL (mar 2009 – jul 2009).
- Ingeniero de monitoreo de condiciones, Ferreyros S.A.A. (oct 2008 – feb 2009).
- Ing. de Diseño electromecánico e Instrumentación, Ampower E.I.R.L. (sep 2007 – ene).

Talleres Especializados

Talleres para docentes

- **Taller 1: “Aplicación de metodologías STEAM en la enseñanza remota”**

Resumen:

En este taller abordaremos diferentes herramientas virtuales para el trabajo remoto con los estudiantes aplicando STEAM. Herramientas que faciliten al docente durante las clases virtuales la atención y participación de los alumnos.

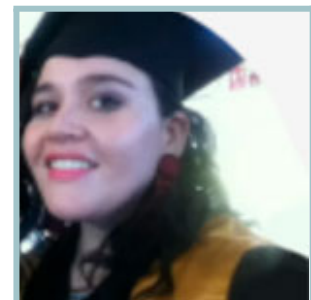
Fecha:

Sábado 27 de noviembre, 10:00 (3 horas).

Ponentes:

Elizabeth Morales Muñoz

Ingeniera Informática por la Universidad Católica San Pablo, Perú. Con más de 9 años de experiencia en la enseñanza de robótica educativa a niños y adolescentes; así como también, ha capacitado profesores en el uso de tecnologías y metodologías STEAM. Ha participado en proyectos de índole nacional como el Proyecto desarrollado por Fundación Telefónica para la inclusión transversal de Tecnologías en el currículo nacional de educación básica regular. Ha sido mentora en el programa de mentoring Yunta. Actualmente desempeña doble labor, la primera como docente,



enseñando tecnologías a niños y adolescentes; y la segunda como desarrolladora web.

Yessica Rosas Cuevas

Magister en Ingeniería Eléctrica por la Pontificia Universidad Católica de Río de Janeiro, con énfasis en Procesamiento de Señales, Automatización y Robótica, Ingeniera de Sistemas egresada de la Universidad Nacional de San Agustín. Con experiencia en proyectos de investigación de robótica agrícola con Drones; robots de rescate con el uso de robots con ruedas, entornos de programación visual para LEGO, y robots de competencia. Cuenta con 5 años de experiencia en robótica educativa enseñando a niños y adolescentes para participación en competencias ROBOCUP, y capacitación docente.



- **Taller 2: “Taller de Robótica con Snap4arduino”**

Resumen:

El taller se desarrolla para la enseñanza de robótica en centros educativos con programación gráfica.

Fecha:

Sábado 27 de noviembre (9:00 – 12:00 hrs)

Ponente:

Mg. John Carlos Quispe Chambi

Magister en Robótica, Automatización Industrial y de la Vivienda en la Universidad Ramon Llull – España, Ingeniero Electrónico de la Universidad Nacional del Altiplano – Puno. Gerente de la empresa iRobotic Perú, vicepresidente de la IEEE RAS Perú, partner KNX, con trece años de experiencia en el área de la educación básica y superior. Desarrollo de proyectos educativos, eventos académicos y de investigación en las áreas de robótica, domótica y automatización.



Talleres para estudiantes

- **Taller 1: “Deep Learning for Computer Vision: Aplicaciones con NVIDIA Jetson Nano”**

Resumen:

Durante los últimos años, se ha demostrado que los métodos basados en aprendizaje profundo (Deep Learning) han superado a técnicas de aprendizaje de máquina en muchos campos de acción. Algunas tareas clásicas dentro de estos campos de acción están catalogadas como problemas de visión, ya que mediante el uso de cámaras y con algoritmos trabajando con la información obtenidas de estas, se intenta resolver de la manera más eficiente dichas tareas.

A su vez, llevando más allá el uso del Deep Learning, existe incluso en el mercado hardware especializado portátil para el mejor manejo de estas tecnologías, como por ejemplo los kits de desarrollo NVIDIA Jetson Nano que cuentan con una gran capacidad de procesamiento propia para el trabajo con Deep Learning. En este taller conoceremos las características de este kit de desarrollo, su configuración y uso inicial, así como la aplicación y explicación de algunos ejemplos para la solución de tareas de visión computacional.

Fecha:

Sábado 27 de noviembre, 10:00 (3 horas).

Ponente:

Roger Dante Ripas Mamani

Candidato a Magister en Ciencia de la Computación por la Universidad Federal Fluminense de Río de Janeiro en la línea de investigación de Computación Visual, Bachiller en Ingeniería de Sistemas por la Universidad Nacional de San Agustín.

Actualmente es miembro del Grupo de Investigación «Learning, Autonomous Robots, Vision and Intelligent Computing (LARVIC)» de la Universidad Católica San Pablo. Ha trabajado en el rubro de la robótica educativa y en el desarrollo de robots de rescate y robots para competencias internacionales, principalmente en el ámbito de la visión por computador. Tiene publicaciones indexadas en el área de Interacción Humano Robot y Visión computacional. Sus principales áreas de investigación son Computer vision, Deep learning, Machine learning, Embedded vision systems e Image processing.



- **Taller 2: “IoT desde cero”**

Resumen:

Aprende sobre IoT, desde conceptos básicos hasta las actuales tecnologías que están en auge. Se enseñarán sobre herramientas necesarias para el desarrollo de prototipos, además se desarrollarán ejemplos para que puedan empezar a crear sus propios proyectos en IoT sin limitaciones.

Fecha:

Viernes 26 de noviembre 16:00 (3 horas).

Ponente:

Victor Alfonso Cornejo Arismendi

Maestro en Ciencia de la Computación y Becado con dedicación exclusiva (UCSP). Bachiller en Ciencia de la Computación (UCSP). Instructor del Club del 2011 al 2018 (UCSP). Participante de eventos nacionales e internacionales de Robótica Educativa desde el 2015 al 2018. Ganador como Instructor de la Robocup 2017 Nagoya-Japón, en la categoría SuperTeam Robocup Soccer Junior.



Desde el 2019 a la actualidad Desarrollador en IoT y jefe del Área de Computer Engineering en Shellcatch Inc. Docente a tiempo parcial de la carrera de Ing. Mecatrónica (UCSP).

- **Taller 3: “Python”**

Resumen:

Se explicará brevemente la importancia y facilidad que se tiene para programar en Python. Además, se observará algunos aspectos básicos de programación y algunas librerías que son relevantes actualmente.

Fecha:

Viernes 26 de noviembre 16:00 (2 horas).

Ponente:

Maria Fernanda Tejada Begazo

Actualmente, Maria Fernanda está realizando su Doctorado en Ciencia de la Computación en la Universidad de Campinas (UNICAMP), Brasil. Culminó su Master en Ingeniería Eléctrica en la Universidad Estadual de Sao Paulo, Brasil. En 2018,

obtuvo su título de Ingeniería Informática de la Universidad Católica San Pablo, Perú.

Desarrolló diversas publicaciones en el campo de Inteligencia Artificial y Robótica. Además, pertenece al Laboratorio de Robótica y Sistemas Cognitivos (LaRoCS) – UNICAMP, y al LARVIC – UCSP. Sus temas de Interés son: Robótica, Control, Inteligencia Artificial, Visión Computacional, y Planeamiento de Caminos.



Cronograma de actividades

Fecha	25, 26 y 27 de noviembre de 2021.
Horario	9:00 a 19:00 horas.
Lugar	Plataforma virtual CISCO WebEx.
Cronograma de Inscripciones	• 24 de noviembre: Fin de inscripción temprana. • 25 de noviembre: Fin de inscripción regular. • 27 de noviembre: Fin de inscripción tardía.

Proceso de inscripción

- Copia de DNI.
- Formato de autorización de datos.
 - Menores o igual a 13 años de edad.
[Descargar consentimiento aquí](#)
 - Mayores o igual a 14 años de edad.
[Descargar consentimiento aquí](#)
- Llenar el formulario de inscripción y enviar los datos por este link
<http://forms.gle/UNp9meRKhV9QPadn9>

Inversión

La inversión para participar del evento es dependiente del tipo de inscripción que elija el participante. así como del periodo en el que realiza la inscripción.

Nota: Todo participante puede inscribirse usando más de un tipo de inscripción de forma que participe activamente en la mayor cantidad de actividades del evento.

Tipo de Inscripción	Temprana (Hasta 20 de agosto)	Regular (Hasta 01 de Octubre)	Tardía (Hasta 22 de octubre)	Derechos que otorga la inscripción
ORE – Olimpíadas de Robótica	S/.10,00	S/.10,00	S/.10,00	Derecho a asistir a todas las ponencias del evento.
ORE – Modalidad Teórica	S/.10,00	S/.10,00	S/.10,00	Participación como competidor individual representando a una institución si se desea.
ORE – Modalidad Práctica	S/.10,00	S/.10,00	S/.10,00	Participación como competidor individual representando a una institución si se desea.
ORE – Modalidades Robocup Junior – Equipo	S/.10,00	S/.10,00	S/.10,00	Incluye inscripción del mentor, esto registra el equipo
ORE – Modalidades Robocup Junior – Integrante	S/.10,00	S/.10,00	S/.10,00	Incluir un competidor en el equipo. Esta inscripción requiere obligatoriamente una inscripción de equipo.
ORE – Modalidad Universitaria – Equipo	S/.10,00	S/.10,00	S/.10,00	Incluye inscripción del mentor, esto registra el equipo
ORE – Modalidad Universitaria – Integrante	S/.10,00	S/.10,00	S/.10,00	Incluir un competidor en el equipo. Esta inscripción requiere obligatoriamente una inscripción de equipo.
ORE – Taller Especializado	S/.10,00	S/.10,00	S/.10,00	Derecho a asistir al taller al que se inscriba (taller de mínimo 4 horas)

Premios

Competencias ORE

- **Modalidad Teórica**

Premio: Se otorgará 01 kit de robótica básico de arduino al primer lugar de cada nivel

- Nivel 1
- Nivel 2
- Nivel 3

- **Modalidad Práctica**

Premios:

- **Nivel 1:**
 - 1er puesto: 01 kit de robótica básico arduino
 - 2do puesto: Media beca Club de Robótica (a cada integrante – Ciclo Enero 2022)
- **Nivel 2**
 - 1er puesto: 01 kit de robótica básico arduino
 - 2do puesto: Media beca Club de Robótica (a cada integrante – Ciclo Enero 2022)
- **Nivel 3**
 - 1er puesto: 01 kit de robótica básico arduino
 - 2do puesto: Media beca Club de Robótica (a cada integrante – Ciclo Enero 2022)

- **Modalidad universitaria**

Premio: Se otorgará 01 kit de robótica arduino con sensores al equipo ganador

Competencias Robocup Junior

- **Modalidad Robocup Junior on stage**

Premio: Se otorgará el siguiente premio al equipo ganador

- 01 Cupo al Mundial Robocup 2022 (Bangkok – Tailandia)
- 02 Jornadas de asesorías técnicas (2 horas cada jornada) para participar en la Robocup 2022

- **Modalidad Robocup Robocup Junior Rescue New Simulation**

Premio: Se otorgará el siguiente premio al equipo ganador

- 01 Cupo al Mundial Robocup 2022 (Bangkok – Tailandia)
- 02 Jornadas de asesorías técnicas (2 horas cada jornada) para participar en la Robocup 2022

- **Modalidad Robocup Robocup Junior Soccer Simulation**

Premio: Se otorgará el siguiente premio al equipo ganador

- 01 Cupo al Mundial Robocup 2022 (Bangkok – Tailandia)
- 02 Jornadas de asesorías técnicas (2 horas cada jornada) para participar en la Robocup 202

Resultados

Mira los resultados de las competencias del evento.

[VER RESULTADOS ORE 2021](#)

Informes e Inscripciones

Universidad Católica San Pablo

Departamento de Ingeniería Eléctrica y Electrónica

Nágely Belén López Chávez

Correo: nblopez@ucsp.edu.pe

Teléfono:

963907049

Organiza:

Departamento de Ingeniería Eléctrica y Electrónica

