Los EngineAI T800 combaten en Shanghái en la prueba de URKL

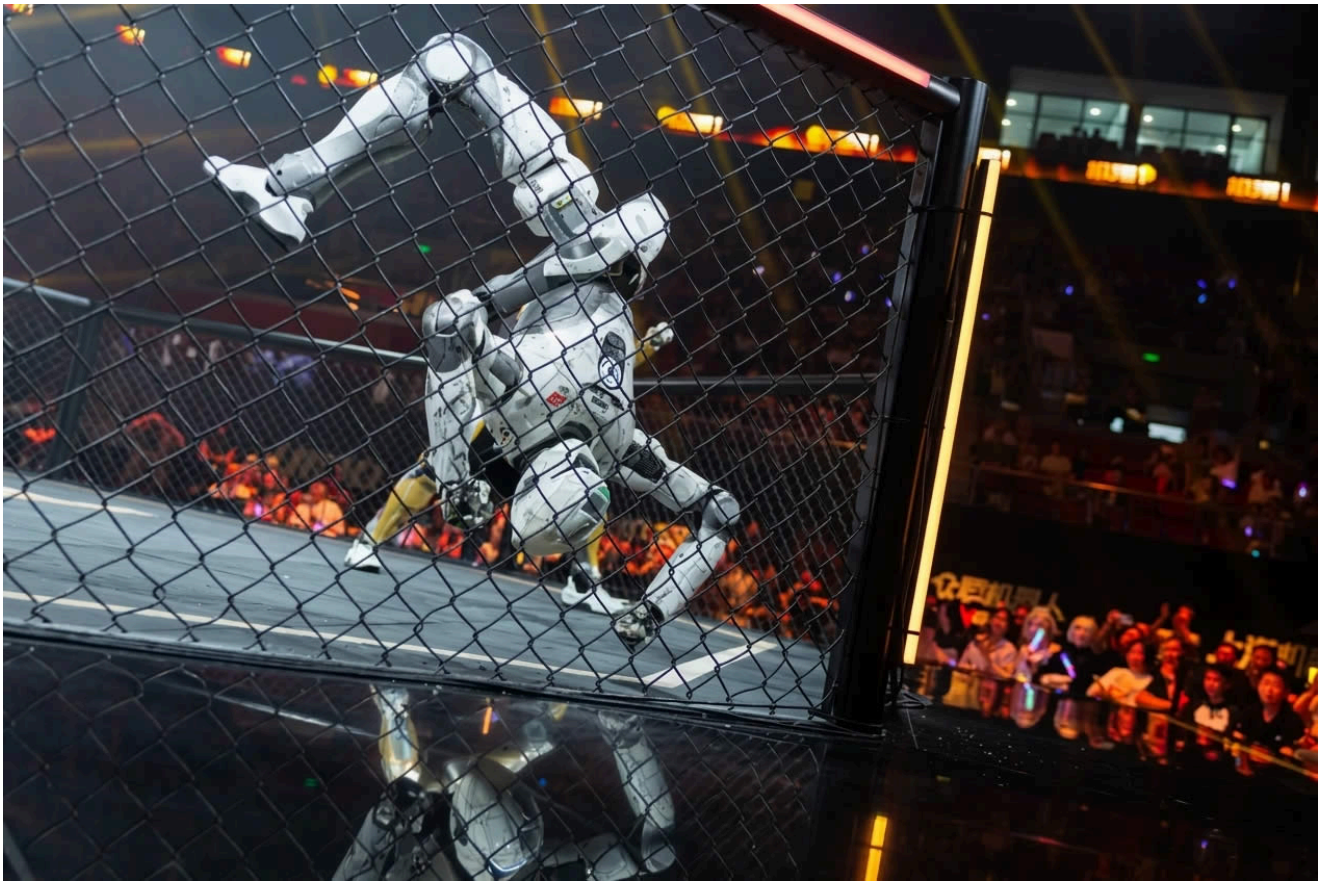
20 de septiembre de 2026, Robots Daily. Selección: Miguel Acevedo

pelea-engineai-t800, china, pelea-de-robots-shanghai, pelea-de-humanoides, combate-de-humanoides, engineai



Un robot humanoide golpeó el piso de una jaula de boxeo en Shanghái el 19 de septiembre mientras un árbitro contaba los segundos. Entonces se levantó.

Un **EngineAI T800** apodado “White Eagle” ejecutó un *kip-up*, usando sus manos y pies para empujarse de vuelta a sus pies casi de inmediato. Luego regresó a la pelea.

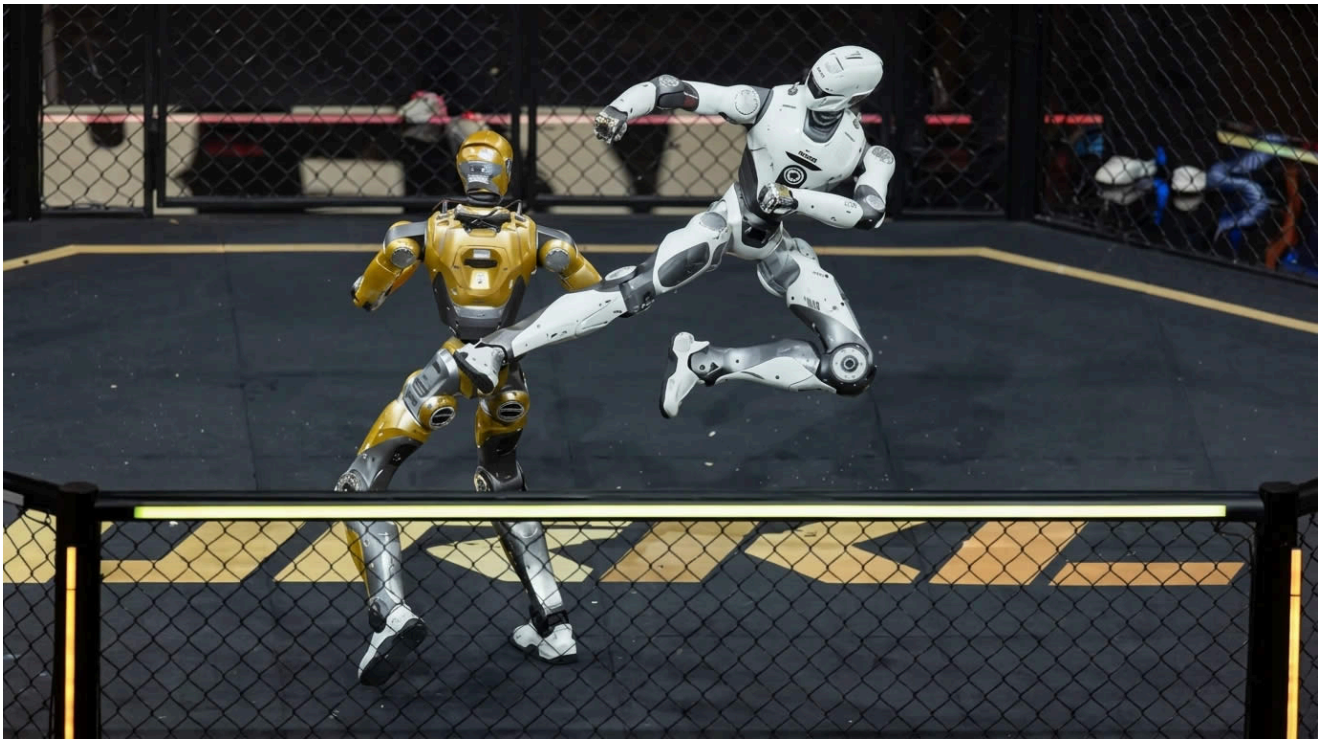


El movimiento fue una de varias demostraciones nuevas en la parada de Shanghái del **URKL City Tour Challenge**, un evento de **combate de robots humanoides** lanzado por EngineAI. La empresa está usando la competencia para mostrar lo que sus robots pueden hacer bajo estrés físico, pero la pregunta más interesante es qué sucede cuando un humanoide tiene que percibir a un oponente, tomar decisiones y recuperarse de una caída mientras la pelea sigue en curso.

Eso convierte al **combate de robots** en un caso de prueba útil para un problema más amplio que enfrentan los fabricantes de robots humanoides: cómo mantener una máquina estable y receptiva cuando el entorno deja de cooperar.

Un T800 que se vuelve a poner de pie

EngineAI realizó el evento de Shanghái en el **Baoshan Sports Arena** el 19 de septiembre, aproximadamente dos meses después del partido inaugural de URKL en Shenzhen el 16 de julio.



Dos humanoides T800 intercambiaron golpes, patadas y movimientos evasivos dentro de la jaula octagonal. El evento de Shanghái también introdujo tres movimientos nuevos: el *kip-up*, una maniobra evasiva rápida alrededor de un oponente y una rodilla voladora.

Los movimientos parecen coreografía de pelea en la superficie, pero imponen demandas muy diferentes a un robot humanoide.

Un kip-up requiere que el robot pase de una postura caída a estar de pie en una sola secuencia, combinando soporte de la parte superior del cuerpo, movimiento de las piernas, torque de las articulaciones y control del equilibrio. Un cambio rápido de postura deja poco margen de error. Una respuesta de control retrasada o una corrección de equilibrio deficiente pueden convertir un intento de recuperación en otra caída.

Los otros movimientos ponen a prueba diferentes partes del sistema. El juego de pies requiere que el robot rastree dónde está el oponente y se mueva rápidamente sin perder el equilibrio. Una rodilla voladora requiere un despegue controlado, un cambio rápido de postura corporal y un aterrizaje estable.

Eso significa que la demostración no trataba solo del movimiento en sí. También sometió a presión al mismo tiempo la actuación de articulaciones, la planificación de movimiento, los lazos de control y la compensación de equilibrio.

Para los robots humanoides, esa combinación es importante. Un robot que puede realizar un movimiento en una demostración controlada enfrenta un desafío muy diferente cuando otra máquina se mueve de forma impredecible frente a él.

Del combate semiautónomo al autónomo

Según **Yao Qiyuan**, cofundador de EngineAI y director de marketing y servicios, el T800 usó un modo semiautónomo durante el evento inaugural de julio en Shenzhen. Para la parada de Shanghái, la empresa dijo que el robot había pasado a un modo autónomo para partes de la competencia.

Eso incluye navegación, rastreo del oponente y selección de golpes, según Yao.

EngineAI describió el evento de Shanghái como una demostración de un **lazo autónomo de percepción a acción** operando en una arena en vivo. El robot navega hacia la jaula, rastrea la posición y el movimiento del cuerpo del oponente y selecciona acciones a medida que cambia la situación.

El sistema subyacente combina percepción, evaluación de la situación, toma de decisiones, planificación de movimiento y ejecución. EngineAI también dijo que el T800 puede seguir rastreando al oponente y ajustar su estrategia a medida que se desarrolla la pelea.

Esas afirmaciones son importantes, pero deben leerse en contexto. Una demostración pública de **combate de robots** no es lo mismo que demostrar que un humanoide puede operar de forma autónoma en la gama mucho más amplia de situaciones que puede encontrar en fábricas u hogares.

Lo que la arena sí proporciona es un entorno altamente restringido pero físicamente exigente donde los fallos son evidentes. El robot tiene que mantenerse erguido, responder rápidamente y lidiar con los impactos en lugar de simplemente repetir una secuencia preprogramada.

A nivel de control, EngineAI señala la actuación de articulaciones de alto torque, los lazos de control de baja latencia, la estimación de fuerzas externas y la compensación de equilibrio como parte del sistema que respalda al robot.

Ahí es donde la pelea se vuelve más interesante desde una perspectiva de ingeniería.

Tres robots convierten la pelea en una prueba de coordinación



El evento de Shanghái fue más allá de la pelea uno contra uno.

En el enfrentamiento final de “Last Robot Standing”, el competidor de Shenzhen “Matador” regresó como retador mientras “White Eagle” y “Golden Flash” pelearon en equipo.

EngineAI dijo que el sistema multirobot usa **percepción multirobot distribuida**, combinando observaciones de dos robots para reducir los puntos ciegos individuales. El sistema puede rastrear la pose 3D del oponente, su trayectoria de movimiento y su estado de comportamiento, al mismo tiempo que lleva la cuenta de las posiciones relativas de los tres T800.

Los robots pueden ser asignados a diferentes roles, incluidos el contención y la distracción, mientras otro robot aprovecha una apertura, según la empresa.

Coordinar tres humanoides de tamaño completo añade otra capa de dificultad. Cada robot tiene que tener en cuenta al oponente, a sus compañeros de equipo y a su propia posición al mismo tiempo. El sistema también debe evitar que los robots choquen entre sí mientras les deja suficiente espacio para maniobrar.

En otras palabras, el problema ya no es simplemente “¿puede el robot golpear?”.

Se convierte en: ¿pueden varios robots mantener conciencia de la situación y coordinar el movimiento físico en un espacio que cambia rápidamente?

Esa es una pregunta de robótica más relevante que el espectáculo de la pelea en sí.

Más allá del torque bruto, la confiabilidad se convierte en la verdadera prueba

El argumento más fuerte a favor del **combate de robots** puede que no sea la pelea.

Puede que sea la caída.

EngineAI afirma que el T800 tiene un **torque máximo de articulación de hasta 450 N·m**. En una pelea física, los impactos repetidos someten a estrés las articulaciones, la estructura y el sistema de control del robot. Un humanoide que pierde el equilibrio tiene que recuperarse rápidamente o el enfrentamiento se termina efectivamente.

Yao dijo que el equipo presta más atención a la capacidad del robot para recuperarse que a su poder de pelea bruto.

En un entorno industrial real, un humanoide al que un impacto inesperado le hace perder el equilibrio, que pierde el apoyo o que se cae necesitará recuperarse sin dañarse ni interrumpir la tarea que estaba realizando.

“La capacidad de ajustar rápidamente la postura, recuperar el equilibrio y volver al trabajo” es parte de la capacidad que EngineAI quiere mejorar, dijo Yao.

En ese sentido, la jaula se convierte en una especie de **prueba de estrés físico**.

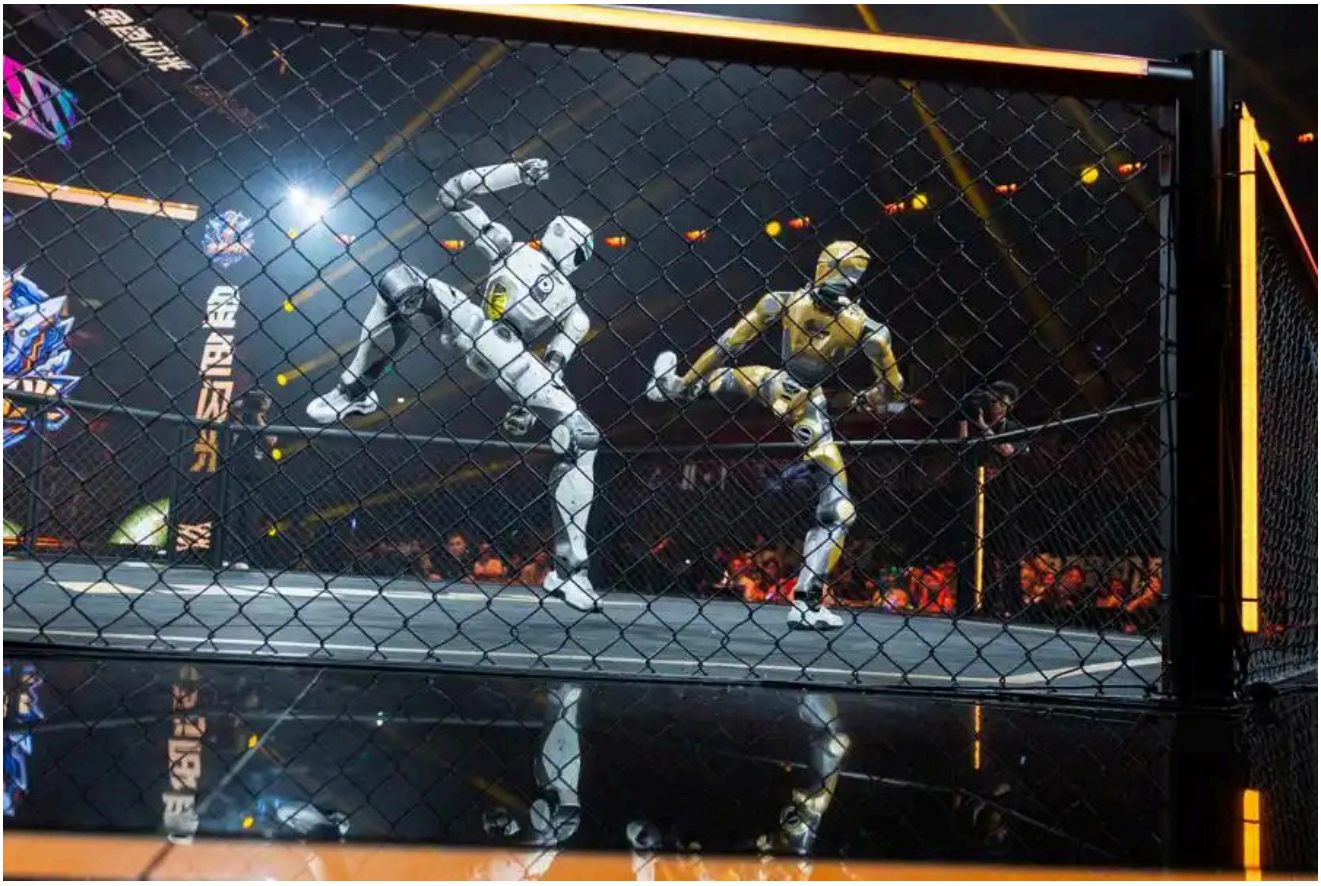
Los datos de combate pueden exponer puntos débiles que pueden no aparecer durante demostraciones controladas. EngineAI dijo que los datos recopilados de las peleas pueden usarse para identificar componentes vulnerables y guiar mejoras de hardware destinadas a extender la vida útil y mejorar la confiabilidad y la durabilidad.

El punto no es que un robot necesite pelear en una fábrica. Es que un robot diseñado para trabajar junto a las personas eventualmente tendrá que lidiar con perturbaciones físicas que no se pueden programar con antelación.

Una caída es una señal de ingeniería mucho más útil que una demostración perfecta.

Un nuevo negocio en torno al combate de robots

EngineAI también está intentando construir un negocio en torno a los eventos mismos.



En el evento de Shanghái, Yao esbozó planes para un **Embodied Intelligence Enablement Center** y un club de combate de robots humanoides en Baoshan. El centro propuesto combinaría entornos de entrenamiento en el mundo real con espacio de demostración y servicios que incluyen venta de robots, hardware inteligente, reparación, soporte de garantía y alquiler de equipos.

Eso se acerca más a un centro de servicios y experiencias que a una sala de exposiciones convencional.

La empresa también está planeando un **club de combate de robots** dedicado dirigido a una audiencia de consumo. Encontrar una ubicación adecuada no es sencillo. Un lugar necesita suficiente espacio y altura de techo para la jaula y el público, al mismo tiempo que se beneficia del transporte público y del tráfico peatonal de los alrededores.

El sitio planificado está en un edificio de fábrica antiguo dentro del **Wisdom Bay Science and Technology Park**, cerca de una estación de metro y de la actividad comercial existente.

Para EngineAI y sus socios, el lugar podría soportar más que la venta de entradas, con entrenamiento, alquiler de equipos, servicios técnicos y demostraciones de robots construidas en torno al mismo sitio.

El **Shanghai Robot Industrial Park** también está desarrollando infraestructura compartida que puede apoyar a las empresas de robótica con pruebas y validación. El parque dice que está construyendo espacios de co-creación, instalaciones de pruebas piloto e infraestructura de datos que podrían reducir la necesidad de que las empresas individuales construyan cada entorno de prueba por sí mismas.

En junio, Gucun Industrial Company y EngineAI establecieron **Shenqing Robotics Technology (Shanghai) Co., Ltd.**, destinada a apoyar las operaciones locales de EngineAI y las alianzas industriales en Shanghái. Su alcance de negocio incluye entrenamiento de escenarios de robots de IA física, servicios técnicos, venta y alquiler de equipos, demostraciones públicas, programas educativos y capacitación vocacional.

Los eventos de URKL podrían, por lo tanto, servir a un segundo propósito más allá de la competencia: darle a EngineAI un lugar público para entrenamiento, demostraciones y otros servicios de robótica.

De Shanghái a Riad

El evento de Shanghái es parte de un impulso más amplio de EngineAI para llevar el **combate de robots humanoides** más allá de una sola vitrina.

El 9 de septiembre, el evento **Hero Esports' CyberHero** en Riad contó con 10 robots T800 en un formato de combate por equipos de siete rondas dentro de una jaula octagonal. El evento duró casi dos horas.

La expansión internacional importa porque el combate de robots todavía es un formato de nicho. Por ahora, el valor de estos eventos tiene menos que ver con establecer una industria deportiva madura que con crear lugares públicos donde los robots humanoides puedan demostrarse en condiciones más difíciles de controlar que el piso de una feria comercial.

La gira por ciudades de URKL es una forma de hacerlo.

Shanghái proporciona un entorno. Riad proporciona otro. El robot subyacente puede ser el mismo, pero la audiencia, el lugar y las condiciones operativas cambian.

Eso plantea una pregunta para EngineAI que es más difícil que organizar una noche de pelea exitosa: ¿puede la empresa convertir el combate de robots en una plataforma repetible de pruebas, entrenamiento y comercialización?

La respuesta dependerá de lo que los robots puedan aprender de esos eventos y de cuánto de ese aprendizaje se traduzca en mejoras fuera de la jaula.

Sin embargo, la prueba más importante ocurrirá después de que se apague el aplauso.

¿Puede un **robot humanoide** caerse, recuperarse, esquivar a otro robot, adaptarse a una situación cambiante y seguir trabajando?

Eso puede que finalmente importe más que qué tan fuerte puede golpear.

Fuente: Robots Daily

roboticaasialatam.com/2026-09-20-engineai-t800-robots-fight-in-shanghai-inside-urkl-s-humanoi-5964bd/