Honda presenta un robot avatar de teleoperación

19 de octubre de 2026, 로봇신문 (The Robot News). Selección: Miguel Acevedo

humanoides, teleoperacion, japon



Mano de varios dedos y un sistema de apoyo con IA

Honda, que durante años marcó el rumbo de la robótica mundial con el humanoide ASIMO, volvió a mostrar un robot con forma humana. Esta vez no es un equipo autónomo: es un avatar que otra persona opera a distancia.

Según el medio japonés Robotstart, la compañía lo presentó en CEATEC 2026, en Makuhari Messe, Tokio, del 13 al 16 de octubre. En el lugar, el Honda Avatar Robot apretó tornillos de una carcasa de motor bajo control remoto.

La empresa dice que unió una mano de varios dedos, capaz de moverse con una precisión cercana a la de una mano humana, con un sistema de apoyo de inteligencia artificial (IA). La combinación busca cubrir lo que la teleoperación no resuelve sola.

Honda desarrolló ASIMO durante mucho tiempo, pero no logró venderlo. Dos problemas se le resistieron: una mano que hiciera trabajos finos, y un robot que entendiera el entorno y decidiera por su cuenta qué acción hacía falta.

Por eso pasó a un avatar de operación remota, que junta el criterio de una persona con el control preciso de la máquina. Un vocero dijo a Robotstart que el proyecto empezó en la época en que se decidió cerrar el desarrollo de ASIMO, y que la investigación lleva entre 5 y 6 años.

El operador ve la escena por las cámaras del robot, pero le cuesta medir la distancia al objeto y recibir la fuerza o el tacto que hacen falta para agarrarlo. La vibración del guante de control solo avisa que hubo contacto. No alcanza para graduar la fuerza con detalle.

Para ese hueco, Honda desarrolló una técnica de apoyo con IA: el robot reconoce el estado del objeto y ajusta solo la fuerza y el movimiento de los dedos. El operador no tiene que controlar cada gesto ni cada magnitud de fuerza. El robot corrige lo que hace falta.

La meta es trabajar a distancia con un dispositivo simple, sin un equipo grande de retorno de fuerza. Con el sistema de IA, la tarea que la persona busca también debería poder hacerse aunque la comunicación llegue con demora.



El enfoque no es el de un robot del todo autónomo ni el de un teleoperado simple. La idea es usar el juicio humano y el control preciso del robot, cada uno en lo que hace mejor.

Honda estudia usarlo primero en imprevistos de planta, como fallas de equipos. Esas tareas piden un criterio flexible y no se automatizan con facilidad. Un técnico lejos del lugar podría ver la escena a través del robot y responder. En paralelo, la empresa quiere llevar la mano de varios dedos a las líneas de producción antes que el robot completo.

Más adelante planea ampliar el uso a salud, mantenimiento de instalaciones, respuesta a desastres y desarrollo espacial. La idea es que una persona aplique su técnica y su experiencia sin tener que estar en el lugar.

Fuente: 로봇신문 (The Robot News)

roboticaasialatam.com/2026-10-19-www-irobotnews-com-9dce76/